IT Congratulazioni per aver acquistato questo prodotto, che potrà soddisfare le vostre esigenze ed aspettative. Questo progetto nasce da ZUCCHETTI CENTRO SISTEMI S.p.A. (Azienda certificata UNI EN ISO 9001) software house che, dal 1982, ha consolidato la propria attività e la propria presenza sul mercato internazionale. Applicare soluzioni informatiche avanzate al settore dell'automazione industriale significa ottimizzare le attività produttive e semplificare le procedure di lavoro. E' proprio sulla base della costante attività di ricerca dei laboratori ZUCCHETTI che nasce questo prodotto.

EN Congratulations on having purchased this product, which we are sure will satisfy your requirements and meet your expectations. This is a ZUCCHETTI CENTRO SISTEMI S.p.A. project. Zucchetti (a UNI EN ISO 9001 certified company) is a software house which, since 1982, has consolidated its activity and presence on the international market. Applying advanced informatics solutions for the industrial automation means optimizing production activities and simplifying work procedures. This product derives from the constant research activity of the ZUCCHETTI laboratories.

FR Nous vous félicitons pour avoir acheté ce produit qui pourra satisfaire vos exigences et vos attentes. Ce projet a vu le jour chez ZUCCHETTI CENTRO SISTEMI S.p.A. (Entreprise certifiée UNI EN ISO 9001) maison de logiciel qui, à partir 1982, a consolidé son activité et sa présence sur le marché international. Appliquer des solutions informatiques évoluées au secteur de l'automatisation industrielle signifie optimiser les activités productives et simplifier les procédures de travail. C'est justement sur la base de la constante activité de recherche des laboratoires ZUCCHETTI que ce produit a vu le jour.

DE Wir gratulieren Ihnen zum Kauf dieses Produktes, das Ihre Bedürfnisse und Erwartungen mit Sicherheit erfüllen kann. Dieses Projekt wurde von der Firma ZUCCHETTI CENTRO SISTEMI S.p.A. (zertifiziert nach UNI EN ISO 9001) Software House entwickelt, die seit 1982 ihre Produktion und damit auch ihre Stellung auf dem internationalen Markt immer weiter ausbaut. Durch die Anwendung zukunftsweisender Software-Lösungen in der industriellen Automation werden die Produktion optimiert und die Arbeitsprozesse vereinfacht. Die Entwicklung dieses Produktes basiert auf den stetigen Forschungsaktivitäten der ZUCCHETTI-Labore.

ES Gracias por haber comprado este producto que podrá satisfacer sus exigencias y expectativas. Este proyecto nace de la experiencia de ZUCCHETTI CENTRO SISTEMI S.p.A. (empresa certificada de conformidad con la norma UNI EN ISO 9001), empresa de software que desde el año 1982 ha consolidado su propia actividad y presencia en el mercado internacional. Aplicar soluciones informáticas avanzadas al sector de la automatización industrial significa optimizar las actividades productivas y simplificar los procedimientos de trabajo. Este producto es fruto de la constante actividad de investigación de los laboratorios ZUCCHETTI.

NL Van harte gefeliciteerd met uw aankoop van dit product dat aan al uw eisen en verwachtingen zal voldoen. Dit project werd ontwikkeld door ZUCCHETTI CENTRO SISTEMI S.p.A. (UNI EN ISO 9001 gecertificeerd bedrijf) software house, sinds 1982 actief op de internationale markt waar het een sterke positie verworven heeft. Het toepassen van innoverende computeroplossingen in de sector van industriële automatisering leidt tot optimalisering van de productiewerkzaamheden en werkprocedures. Dit product is vrucht van de continu inspanningen van de vorsers van de ZUCCHETTI laboratoria.

DA Tillykke med dit nye produkt, som vi er overbevist om, vil tilfredsstille alle dine behov og forventninger. Dette projekt blev født hos ZUCCHETTI CENTRO SISTEMI S.p.A. (som er et selskab med UNI EN ISO 9001 certificering) og deres softwarehouse, som siden 1982 har konsolideret sine aktiviteter og sin tilstedeværelse på det internationale marked. Anvendelsen af avancerede it-løsninger indenfor industriel automatisering betyder en optimering af produktionsaktiviteterne og en forenkling af arbejdsprocedurerne. Det er netop på grund af en konstant forskningsaktivitet hos ZUCCHETTI-laboratorierne, at dette produkt er blevet til.

FI Onnittelemme sinua tämän tuotteen hankkimisen johdosta. Olemme varmoja, että tuote täyttää tarpeesi ja odotuksesi. Tämän tuotteen on kehittänyt ZUCCHETTI CENTRO SISTEMI S.p.A (sertifioitu UNI EN ISO 9001), ohjelmistoalan yritys, joka on perustamisvuodestaan 1982 lähtien vahvistanut toimintaansa ja rooliaan kansainvälisillä markkinoilla. Pitkälle kehitettyjen ohjelmistoratkaisujen käyttö tehdasautomaatiossa tarkoittaa tuotantotoimintojen optimointia sekä työprosessin yksinkertaistamista. Tämä tuote on kehitetty ZUCCHETTIN tutkimuslaboratorioiden jatkuvan tutkimustyön tuloksena.

SV Tack för att ni har köpt denna produkt som kan tillfredsställa era behov och förväntningar.
Detta projekt kommer ursprungligen från ZUCCHETTI CENTRO SISTEMI S.p.A.(AB) programvaruhus (företag certifierat enligt UNI EN ISO 9001) som, sedan 1982, har befäst sin verksamhet och närvaro på den internationella marknaden. Tillämpning av avancerade IT-lösningar inom den industriella automationssektorn innebär en optimering av den produktiva verksamheten och en förenkling av arbetsprocedurerna. Det är just till följd av den konstanta forskningen som pågår i ZUCCHETTI's laboratorier som denna produkt har tillkommit.

IT: Dichiarazione di conformità / GB: Declaration of conformity / FR: Déclaration de conformité
DE: Konformitätsbestätigung / ES: Declaración de conformidad / NL: Verklaring van overeenstemming
DA: Overensstemmelseserklæring / FI: Vaatimustenmukaisuusvakuutus / SV: Konformitetsdeklaration

ZUCCHETTI Centro Sistemi S.p.A. Via Lungarno 305/A Terranuova B.ni (AR) ITALY

IT Dichiara sotto la propria responsabilità che il prodotto modello 9L3BL, 9L3LL è conforme alle seguenti norme europee :
Sicurezza: CEI EN (50338: 2007-06) - (60335-1: 2008-07)
Compatibilità Elettromagnetica : CEI EN (55014-1: 2008 -01) - (55014-2: 1998 -10) - (55014-2/A1: 2002 -08) - (55014-2/A2: 2008 -12)
CEI EN (61000-3-2: 2007-04) - (61000-3-3: 1997-06) - (61000-3-3/A1: 2002-05)

E' conforme ai requisiti essenziali delle seguenti Direttive :
Direttiva Bassa Tensione 2006/95 CE - **Compatibilità Elettromagnetica** 2004/108 CE - **Rumore Aereo** 2006/42 CE

DE Erklärung in eigener Verantwortung: dieses Produkt der Modelle 9L3BL, 9L3LL entspricht folgenden europäischen Normen:
Sicherheit: CEI EN (50338: 2007-06) - (60335-1: 2008-07)
Elektromagnetische Konformität: CEI EN (55014-1: 2008 -01) - (55014-2: 1998 -10) - (55014-2/A1: 2002 -08) - (55014-2/A2: 2008 -12)
CEI EN (61000-3-2: 2007-04) - (61000-3-3: 1997-06) - (61000-3-3/A1: 2002-05)

Es entspricht im wesentlichen den Anforderungen folgender Richtlinien:
Niederspannungsrichtlinie 2006/95 EG – **Elektromagnetische Kompatibilität** 2004/108 EG – **Luftschall** 2006/42 EG

DA Erklærer på eget ansvar, at produktet model 9L3BL, 9L3LL er i overensstemmelse med følgende europæiske standarder :
Sikkerhed : IEC EN (50338: 2007-06) - (60335-1: 2008-07)
Elektromagnetisk kompatibilitet : IEC EN (55014-1: 2008 -01) - (55014-2: 1998 -10) - (55014-2/A1: 2002 -08) - (55014-2/A2: 2008 -12)
IEC EN (61000-3-2: 2007-04) - (61000-3-3: 1997-06) - (61000-3-3/A1: 2002-05)

Er i overensstemmelse med de væsentligste krav i følgende direktiver :
Lavstrømsdirektiv 2006/95 EC - **Direktiv for eletromagnetisk kompatibilitet** 2004/108 EC - **Direktiv for luftbåren støj** 2006/42 EC

FR

EN Hereby declares under their full responsibility that the products, models 9L3BL, 9L3LL conform to the following European standards:
Safety: CEI EN (50338: 2007-06) – (60335-1: 2008-07).
Electromagnetic compatibility: CEI EN (55014-1: 2008-01) – (55014-2: 1998-10) – (55014-2/A: 2002-08) – (55014-2/A2: 2008-12) – CEI EN (61000-3-2: 2007-04) – (61000-3-3: 1997-06) – (61000-3-/A1: 2002-05)

They conform to the essential requirements of the following Directives:
Low Voltage Directive 2006/95 EC – **Electromagnetic Compatibility** 2004/108 EC – **Aerial Noise** 2006/42 EC

ES Declara bajo su propia responsabilidad que el producto modelo 9L3BL, 9L3LL es conforme a las siguientes normas europeas:
Seguridad: CEI EN (50338: 2007-06) - (60335-1: 2008-07)
Compatibilidad electromagnética: CEI EN (55014-1: 2008 -01) - (55014-2: 1998 -10) - (55014-2/A1: 2002 -08) - (55014-2/A2: 2008 -12)
CEI EN (61000-3-2: 2007-04) - (61000-3-3: 1997-06) - (61000-3-3/A1: 2002-05)

Es conforme a los requisitos esenciales de las siguientes Directivas:
Directiva de baja tensión 2006/95 CE - **Compatibilidad electromagnética** 2004/108 CE - **Ruido aéreo** 2006/42 CE

FI Vakuuttaa omalla vastuullaan, että tuote mallia 9L3BL, 9L3LL vastaa seuraavien eurooppalaisten standardien vaatimuksia:
Turvallisuus : CEI EN (50338: 2007-06) - (60335-1: 2008-07)
Sähkömagneettinen yhteensopivuus : CEI EN (55014-1: 2008 -01) - (55014-2: 1998 -10) - (55014-2/A1: 2002 -08) - (55014-2/A2: 2008 -12)
CEI EN (61000-3-2: 2007-04) - (61000-3-3: 1997-06) - (61000-3-3/A1: 2002-05)

Vastaa seuraavien direktiivien oleellisia vaatimuksia :
Pienjännitedirektiivi 2006/95/EY - **Sähkömagneettinen yhteensopivuus** 2004/108/EY - **Konedirektiivi** 2006/42/EY

FR Déclare sous sa responsabilité que le produit modèle 9L3BL, 9L3LL est conforme aux normes européennes suivantes :
Sécurité : CEI EN (50338: 2007-06) - (60335-1: 2008-07)
Compatibilité électromagnétique : CEI EN (55014-1: 2008 -01) - (55014-2: 1998 -10) - (55014-2/A1 : 2002 -08) - (55014-2/A2 : 2008 -12)
CEI EN (61000-3-2: 2007-04) - (61000-3-3: 1997-06) - (61000-3-3/A1 : 2002-05)

Est conforme aux conditions requises essentielles des Directives suivantes :
Directive Basse Tension 2006/95 CE - **Compatibilité Électromagnétique** 2004/108 CE - **Bruit Aérien** 2006/42 CE

NL Verklaart onder zijn verantwoordelijkheid dat het product model 9L3BL, 9L3LL conform de volgende Europese normen is:
Veiligheid: CEI EN (50338: 2007-06) - (60335-1: 2008-07)
Elektromagnetische Compatibiliteit: CEI EN (55014-1: 2008 -01) - (55014-2: 1998 -10) - (55014-2/A1: 2002 -08) - (55014-2/A2: 2008 -12)
CEI EN (61000-3-2: 2007-04) - (61000-3-3: 1997-06) - (61000-3-3/A1: 2002-05)

En conform de essentiële vereisten van de volgende Richtlijnen is:
Richtlijn Laagspanning 2006/95 EG - **Elektromagnetische Compatibiliteit** 2004/108 EG - **Lawaai** 2006/42 EG

SV Förklarar under eget ansvar att produktmodellerna 9L3BL, 9L3LL överensstämmer med följande europeiska standarder:
Säkerhet: CEI EN (50338: 2007-06) - (60335-1: 2008-07)
Elektromagnetisk kompatibilitet: CEI EN (55014-1: 2008 -01) - (55014-2: 1998 -10) - (55014-2/A1: 2002 -08) - (55014-2/A2: 2008 -12)
CEI EN (61000-3-2: 2007-04) - (61000-3-3: 1997-06) - (61000-3-3/A1: 2002-05)

Det överensstämmer med de nödvändiga kraven i följande direktiv:
Lågspänningsdirektivet 2006/95/EG - **Elektromagnetisk kompatibilitet** 2004/108/EG - **Luftburet buller** 2006/42/EG

Bernini Fabrizio - *Terranuova B.ni 01/10/2010*
(Amministratore delegato) - (Chief executive officer) - (Administrateur délegué) - (Geschäftsführer)
(Director general) - (Diracteur) - (Administrerende direktør) - (Pääjohtaja) - (Styrelseordförande)

TABLE DES MATIÈRES

Informations générales 5
Informations techniques 7
Informations sur la sécurité 11
Installation 15
Réglages 28
Utilisation et fonctionnement 30
Entretien ordinaire 47
Pannes, causes et remèdes 49
Remplacement des composants 55

INDEX ANALYTIQUE

A
Accès aux menus, 31
Affichage de l'écran pendant la phase de travail, 44
Arrêt en toute sécurité du robot, 40
B
But du manuel, 5
C
Conseils d'entretien, 47
Conseils pour le remplacement des pièces, 55
Conseils pour les réglages, 28
Conseils d'utilisation, 30
Conseils d'utilisation, 46
D
Définition du parcours du fil de délimitation du périmètre, 18
Démarrage du robot sans le fil de délimitation du périmètre, 43
Description des commandes du robot, 30
Description générale appareillage, 7
Données techniques, 9
E
Élimination du robot, 56
Emballage et déballage, 15
Équipements de sécurité, 13
H
Horaires travail – modes de programmation, 35
I
Identification constructeur et appareillage, 6
Inactivité prolongée et remise en service, 45
Informations sur la sécurité, 11
Insertion mot de passe, 44
Installation du fil de délimitation du périmètre, 22
Installation base de rechargement et groupe d'alimentation-transmission, 25
M
Mise en service- mode automatique, 40
Mode de demande d'assistance, 6
Mode d'emploi – modes de programmation, 39

FR

N
Navigation, 32
Nettoyage du robot, 48
Normes pour la sécurité, 11
O
Option langue – modes de programmation
Organes principaux, 8
P
Planification installation équipement, 16
Préparation et délimitation des zones de travail, 19
Préparation pour le retour rapide du robot à la base de rechargement, 25
Programmations – modes de programmation, 39
R
Rechargement batteries pour inactivité prolongée, 46
Recharges batteries lors de la première utilisation, 27
Recherche de pannes, 49
Réglage hauteur de coupe, 28
Réglage capteur de pluie, 29
Remplacement de la lame, 55
Remplacement des batteries, 55
Remplacement des batteries de la télécommande, 56
Retour automatique à la base de rechargement, 41
S
Sécurité – modes de programmation
Sécurité pour l'homme et l'environnement lors de la phase d'élimination, 13
Signaux de sécurité, 14
T
Tableau des interventions d'entretien programmé, 47
U
Utilisation du robot dans des zones dépourvues de la base de rechargement, 41
Z
Zones secondaires– modes de programmation, 37

FR

La reproduction même partielle de ce document est interdite sans l'autorisation écrite du constructeur. Ce dernier s'engage à suivre une politique d'amélioration continuelle et se réserve le droit de modifier ce document sans aucun préavis et sans que cela comporte un risque pour la sécurité.

© 2008 – Auteur des textes, des illustrations et de la mise en page : Tipolito La Zecca. Les textes peuvent être reproduits intégralement ou en partie à condition que soit cité l'auteur.

BUT DU MANUEL

- Ce manuel est une partie intégrante de l'appareillage, il a été réalisé par le constructeur pour fournir les informations nécessaires aux personnes autorisées à interagir avec celui-ci durant sa durée de vie prévue.
- Les destinataires des informations ne doivent pas seulement adopter une bonne technique d'utilisation mais elles sont également tenues à les lire attentivement et à les appliquer rigoureusement.
- Ces informations sont fournies par le Constructeur dans sa langue originale (italien) et elles peuvent être traduites dans d'autres langues pour satisfaire des exigences légales et/ou commerciales.
- Le fait de dédier un peu de temps à la lecture de ces informations permettra d'éviter des risques pour la santé et la sécurité des personnes et des dommages économiques.
- Conserver ce manuel pendant toute la durée de vie de l'appareillage dans un lieu connu où l'on peut accéder facilement, pour l'avoir toujours à portée de la main si nécessaire.
- Certaines informations et illustrations reportées dans ce manuel peuvent ne pas correspondre à ce que vous possédez, mais cela n'a aucune interférence avec son fonctionnement.
- Le constructeur se réserve le droit d'apporter des modifications sans l'obligation de fournir au préalable des explications.
- Pour mettre en évidence certaines parties importantes du texte ou pour souligner des spécifications importantes, on a adopté certains symboles qui seront expliqués en détail ci-après.

Danger - Attention

Ce symbole signale des situations de danger grave qui peuvent mettre en danger la santé et la sécurité des personnes si elles ne sont pas prises en considération.

Prudence - Avertissement

Ce symbole signale des situations de danger grave qui peuvent mettre en danger la santé et la sécurité des personnes si elles ne sont pas prises en considération.

Important

Ce symbole donne des informations techniques très importantes qui sont à prendre en considération

IDENTIFICATION CONSTRUCTEUR ET APPAREILLAGE

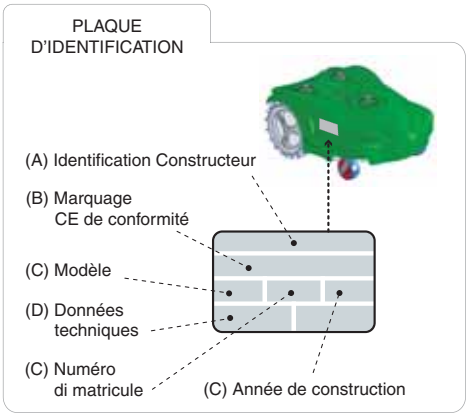
La plaque d'identification illustrée est appliquée directement sur l'appareillage. Elle reporte les références et toutes les indications indispensables à la sécurité de la marche.

A–Identification Constructeur.

B–Marquage CE de conformité.

C–Modèle / numéro de matricule / année de construction.

D–Données techniques



FR

MODE DE DEMANDE D'ASSISTANCE

Pour toute exigence s'adresser au service après-vente du constructeur ou à un des centres autorisés. Pour toute demande technique, indiquer les données reportées sur la plaque d'immatriculation, les heures approximatives d'utilisation et le type de défaut rencontré.

DESCRIPTION GÉNÉRALE DE L'APPAREILLAGE

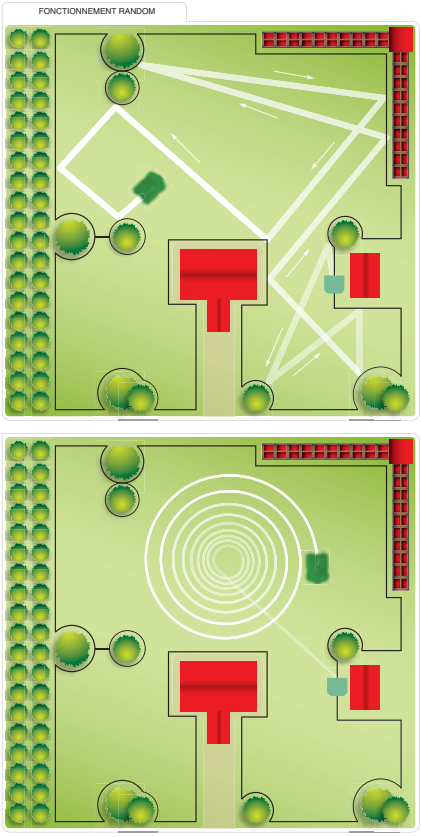
L'appareillage est un robot conçu et construit pour tondre automatiquement l'herbe de jardins et les gazons d'habitations à n'importe quelle heure de la journée. Il est petit, compact, silencieux et facile à transporter.

En fonction des différences caractéristiques des surfaces à tondre, le robot peut être programmé pour travailler sur plusieurs zones : une principale et plusieurs autres secondaires (selon les modèles).

Une fois mis en marche le robot tond la zone délimitée par le fil de délimitation du périmètre.

Lorsque le robot capte le fil de délimitation du périmètre ou s'il rencontre un obstacle de plus de **10 cm** de haut (3.94 pouces) il change de direction de manière aléatoire et repart dans une nouvelle direction.

Selon le principe de fonctionnement ("random"), le robot tond automatiquement et entièrement le gazon délimité (voir figure).



La surface maximale que le robot peut tondre dépend de certains facteurs comme :

- le modèle du robot et le type de batteries installées
- les caractéristiques de la zone (périmètres irréguliers, surface non uniforme, fractionnement de la zone, etc.)
- les caractéristiques du gazon (type et hauteur de l'herbe, humidité, etc.)
- les conditions de la lame (aiguisage correct, absence de résidus ou incrustations, etc.)

Tous les modèles sont pourvus d'un capteur qui arrête la lame en cas de pluie et fait retourner le robot à la base de rechargement. Sur demande les modèles peuvent être équipés avec un transmetteur renforcé, un box de protection de l'alimentation et de l'alarme électronique. Pour des détails supplémentaires consulter le tableau des données techniques. Chaque robot est fourni avec un mot de passe personnel de manière à ce qu'il soit impossible de l'utiliser en cas de vol. Au moment de l'achat, le mot de passe choisi par le constructeur se compose de quatre numéros (0000). Pour personnaliser le mot de passe voir "Modes de programmation" (fonction "Mot de passe").

A-Batteries d'accumulateurs: elles alimentent les moteurs de la lame et d'actionnement des roues. Le robot est fourni avec une ou deux batteries au lithium qui garantissent une plus longue durée d'exercice.

B-Base de rechargement: elle sert à charger ou à conserver la charge des batteries (A).

C-Carte électronique: elle contrôle les fonctions automatiques du robot.

D-Clavier de commande: il sert à programmer et afficher les modes de fonctionnement du robot.

E-Lame de coupe : il tond le gazon.

F-Moteur électrique : il actionne la lame de coupe (E).

G-Moteur électrique : l'un actionne le groupe de transmission de la roue droite, l'autre celui de la roue gauche.

H-Transmetteur : il transmet le signal au fil de délimitation du périmètre.

FR

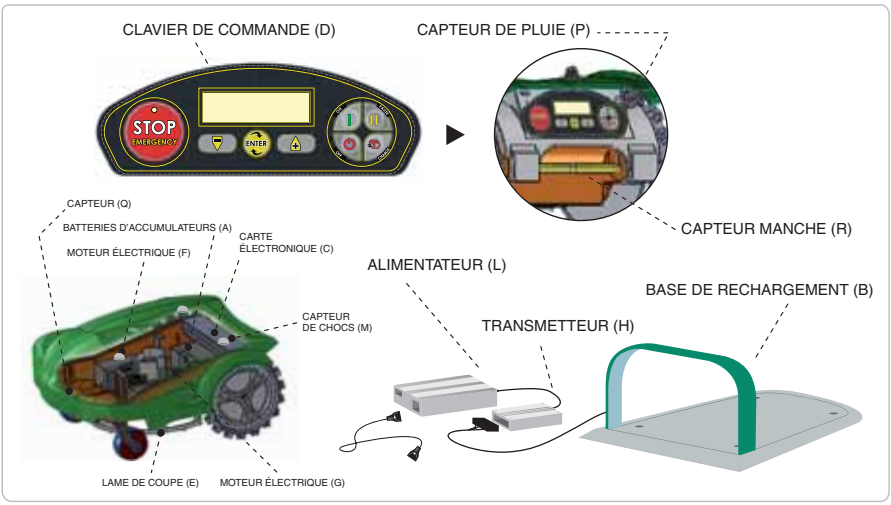
L-Alimentateur : il alimente, en basse tension, le courant des batteries.

M-Capteur de chocs : il capte le choc du robot contre un obstacle de plus de **10 cm** de haut (3.94 pouces) et active le changement de trajectoire de manière aléatoire

P-Capteur de pluie : il capte la pluie et fait retourner le robot à la base de chargement (P).

Q-Capteur : il capte le fil de délimitation du périmètre et active le changement de trajectoire de manière aléatoire

R-Manche : Il sert pour soulever et transporter le robot



DONNÉES TECHNIQUES

Description		Modèle	
		9L3BL	9L3LL
Surface maximale conseillée pouvant être tondue			
Robot pourvu d'une batterie au lithium de 13,8Ah	**m2** (sq ft)	**3500** (37660)	**4000** (43040)
Robot pourvu d'une batterie au lithium de 13,8Ah et de deux batteries au lithium de 6,9 Ah	**m2** (sq ft)	**5000** (53800)	**6000** (64560)
Caractéristiques			
Dimensions (B x A x P)	**mm** (in.)	**670 x 294 x 488** (26,8 x 11,57 x 19,21 in.)	
Poids robot comp. Batterie	kg	**17,2** (1x13Ah Lithium) **19,2** (1x13,8Ah+2x6,9Ah Lithium)	
Hauteur coupe (Min-Max)	**mm** (in.)	**24-64** (0,95-2,52 in.)	
Diamètre lame à 4 tranchants	**mm** (in.)	**360** (14,17 in.)	
Moteurs électriques	V	cc (25,2V) avec brosses	cc (25,2V) sans brosses
Vitesse lame de coupe	RPM	4000 Coupe	3000 Maintien
Vitesse de mouvement	**Mètres/ Minute**	**30** (98 ft)	**34** (111 ft)
Pente maximale recommandée	°	45% Selon les conditions de la pelouse. Près du bord externe ou du fil de délimitation du périmètre la pente maximale admissible est de 25%	
Température environnante d'exercice	Max°	ROBOT -10°(14 F.) (Min) +50° (122 f.) (Max) CHARGEUR DE BATTERIE -10°(14 F.) (Min) +40° (104 f.) (Max)	
Puissance sonore captée	dB(A)	80 (Max) - 65 (Maintien pelouse)	
Degré de protection à l'eau	IP	IP21	
Caractéristiques électriques			
Alimentateur (pour batterie au lithium)		Classe 1 (Vin 115-230 Vac 50Hz) Fusible 5x20 4A F (intérieur) 29,3 Vac Fusible 5x20 10A F (remplaçable) Sélecteur 115-230 Vac	
Type d'accumulateurs ou de rechargement			
Batterie rechargeable Lithium-Ione	V-A	**25,2V** - 1x13,8Ah **25,2V** - 1x13,8Ah + 2x6,9Ah	
Chargeur de batterie	V-A	29,3 Vcc - 4,0 Ah	

FR

Temps minimum et méthode de rechargement		4,0 heures – Automatique	
Temps de travail moyen	Ore	4 (1x13,8Ah Lithium) 8 (1x13,8Ah+2x6,9Ah Lithium)	5 (1x13,8Ah Lithium) 10 (1x13,8Ah+2x6,9Ah Lithium)
Sécurité arrêt lame			
Capteur de renversement		de série	
Capteur manche		de série	
Interrupteur d'arrêt d'urgence		de série	
Équipements et accessoires			
Fil de délimitation du périmètre	**m** (ft)	**200** (656 ft) ø1,5mm	
Longueur maximum du fil de délimitation du périmètre (indicative, calculée sur la base d'un périmètre régulier)	**m** (ft)	**600 (1000 avec transmetteur renforcé non fourni)** (1968 – 3280 ft)	
Clous de fixation	n°	200	
Zones gérées y compris la principale		4	
Signal du périmètre sinusoïdal (breveté)		de série	
Capteur de pluie		de série	
Modulation lame et spirale smart		de série	
Reconnaissance pelouse tondue- Auto programmation (breveté)		de série	
Système d'alarme sonore		de série	
Récepteur Bluetooth		Sur demande	
Transmetteur fil de délimitation du périmètre Renforcé		Nécessaire avec un fil de délimitation du périmètre long ou avec signal dérangé ou faible Sur demande	
Box de protection alimentation		Box externe pour contenir le chargeur de batteries et le transmetteur de signal Sur demande	
Kit de rechargement batteries		Sert à recharger les batteries l'hiver ou en cas d'inactivité prolongée Sur demande	

FR

Griffe roue		Permet d'améliorer l'adhérence du robot sur des terrains avec de fortes déclivités ou glissants Sur demande
Lame à 8 tranchants		Très indiquée pour les premières coupes de saison et pour des pelouses qui demandent une puissance de coupe supérieure. Sur demande

INFORMATIONS SUR LA SÉCURITÉ

NORMES POUR LA SÉCURITÉ

FR

- Le constructeur, durant la phase de conception et réalisation, a prêté une attention particulière aux aspects pouvant provoquer des risques à la sécurité et à la santé des personnes qui ont à faire avec l'appareillage. En plus des lois en vigueur à ce propos, il a adopté toutes les "règles de la bonne technique de construction". Le but de ces informations est celui de sensibiliser les utilisateurs pour qu'ils fassent suffisamment attention pour prévenir tous les risques. La prudence est cependant indispensable. La sécurité se trouve dans les mains des opérateurs qui ont à faire avec la machine.
- **Lorsque l'on utilise le robot pour la première fois, il est conseillé d'avoir lu complètement le manuel et de l'avoir compris entièrement, surtout la partie avec les informations sur la sécurité.**
- Lire avec grande attention les instructions reportées dans le manuel fourni et celles appliquées directement, en particulier celles qui concernent la sécurité. Un peu de temps consacré à la lecture permettra d'éviter des accidents déplorables ; il est toujours trop tard pour se rappeler ce qu'on aurait du faire lorsque cela est déjà arrivé.
- Les opérations de levage et d'entretien doivent être exécutées en respectant les informations reportées directement sur l'emballage, sur l'appareillage et dans le mode d'emploi fourni par le constructeur.
- Faire attention au sens des symboles des plaques appliquées ; leur forme et leur couleur correspondent à des indications sur la sécurité. Faire en sorte qu'elles soient toujours lisibles et respecter les informations indiquées.
- L'utilisation du robot tondeuse n'est consentie qu'à des personnes qui savent comment il marche et qui ont lu et compris ce qui est écrit dans le manuel.
- N'utiliser l'appareil que dans le but pour lequel il a été conçu par le constructeur. L'utilisation de l'appareillage pour un usage impropre peut comporter des risques pour la sécurité et la santé des personnes ainsi que des dégâts de nature économique
- Avant d'utiliser le robot tondeuse contrôler l'absence de tout objet dans le tapis herbeux (jouets, branches, vêtements etc.).
- Pendant que le robot marche, pour éviter des risques à la sécurité, contrôler s'il n'y a personne

dans la zone où il passe (en particulier des enfants, personnes âgées, handicapés) et animaux domestiques. Pour éviter ce risque, il est conseillé de programmer la marche du robot à des horaires appropriés.

- Personne ne doit jamais s'assoir sur le robot.
- Ne jamais soulever le robot pendant qu'il marche pour contrôler la lame.
- Ne jamais mettre les mains ou les pieds sous l'appareillage quand il est allumé ou quand il se déplace, surtout dans la zone des roues.
- Ne jamais saboter, éliminer ou bypasser les dispositifs de sécurité installés. Le non respect de ces indications peut entrainer des problèmes graves pour la santé et la sécurité des personnes.
- Garder le robot tondeuse dans des conditions d'efficacité maximale en effectuant toutes les opérations de maintenance conseillées par le constructeur. Un entretien correct permettra d'obtenir de bonnes performances et d'assurer une longue durée de vie à l'appareillage.
- Avant d'effectuer les opérations de maintenance et réglage qui peuvent être effectués également par l'utilisateur ayant un minimum de compétence technique, débrancher l'alimentation électrique. Il faudra de toute manière respecter toutes les conditions nécessaires, surtout lorsque l'on intervient dans la partie inférieure du robot en suivant les procédures indiquées par le constructeur.

- Utiliser les protections individuelles prévues par le constructeur, en particulier lorsque l'on intervient dans la lame de coupe, mettre des gants de protection.
- Avant de remplacer les batteries démonter toujours la lame.
- Contrôler si les éventuelles ouvertures pour l'aération de l'alimentateur ne sont pas bouchées par des détritus.
- Pour ne pas endommager les composants électriques et électroniques de manière irréversible, ne jamais laver le robot avec des jets d'eau à pression élevée ni le plonger partiellement ou complètement, dans de l'eau car il n'est pas étanche.
- Les opérateurs qui effectuent des interventions de réparation durant la durée de vie prévue du robot, doivent avoir des compétences techniques précises, des capacités particulières et une expérience acquise et confirmée dans ce secteur spécifique. Le non respect de ces indications peut entrainer des problèmes graves pour la santé et la sécurité des personnes.
- Toutes les interventions qui doivent être effectuées dans la base de rechargement doivent l'être avec la fiche d'alimentation débranchée.
- Remplacer les éléments trop usés par des pièces détachées originales pour garantir la fonctionnalité et le niveau de sécurité prévu.
- Le robot ne peut pas être utilisé sans l'habillage supérieur, si ce dernier est endommagé, il faut absolument le remplacer.
- Toute intervention d'entretien ordinaire ou extraordinaire (par ex. remplacement de batteries) doit être effectuée par le service d'assistance agréé.
- Le constructeur décline toute responsabilité si l'on n'utilise pas des pièces de rechange originales.
- Il est formellement interdit d'utiliser le robot et le dispositif de rechargement du robot dans des milieux explosifs et dans ceux inflammables

ÉQUIPEMENTS DE SÉCURITÉ

1. Pare-chocs

En cas de choc contre un objet solide de plus de **10 cm** de haut (3,94 pouces) le capteur de choc s'active, le robot bloque le mouvement dans cette direction et retourne en arrière en évitant l'obstacle.

2. Inclinomètre

Si le robot travaille sur un plan plus incliné que celui fixé dans les spécifications techniques ou bien s'il est renversé, ce dispositif arrête la lame de coupe.

3. Interrupteur d'arrêt d'urgence

Il se trouve sur le panneau des commandes rouge. Si l'on appuie sur ce bouton pendant la marche, le robot tondeuse s'arrête et la lame se bloque en moins de 2 secondes.

4. Protection en cas de surintensité

Chaque moteur (lame et roues) est continuellement contrôlé sur écran pendant la marche dans chaque situation pouvant conduire à surchauffe. Si une surchauffe se produit à l'intérieur du moteur, le robot fait des tentatives dans la direction opposée. Si la surchauffe persiste le robot s'arrête et signale l'erreur. Si la surchauffe a lieu dans le moteur de coupe, il existe deux niveaux d'intervention . Si les paramètres concernent le premier niveau le robot fera des manœuvres pour dégager la lame de coupe. Si la surintensité est sous le niveau de protection, le robot s'arrêtera et signalera une erreur moteur.

5. Capteur d'absence de signal

En cas d'absence du signal sur le fil qui délimite le périmètre le robot s'arrête automatiquement.

6. Capteur manche.

La lame du robot s'arrête s'il est soulevé par la partie centrale du manche.

SÉCURITÉ POUR L'HOMME ET L'ENVIRONNEMENT LORS DE LA PHASE D'ÉLIMINATION

- Ne pas abandonner des matériaux polluants dans l'environnement. Faire l'élimination en respectant les lois en vigueur à ce propos.
- Conformément à la directive RAEE (déchets d'appareils électriques et électroniques) au moment de l'élimination l'utilisateur doit séparer les composants électriques et électroniques et les remettre aux centres de récolte autorisés ou bien les rendre encore installés au vendeur s'il fait un nouvel achat.
- Tous les composants qui doivent être séparés et éliminés de manière spécifique possèdent une marque particulière.
- L'élimination abusive des déchets d'appareils électriques et électroniques (RAEE) est punie par la loi du territoire où est commise l'infraction.
- En Italie la directive européenne (2002/95/CE, 2002/96/CE, 2003/108/CE) a été appliquée par l'intermédiaire du décret de loi (n. 151 du 25 juillet 2005) qui prévoit une amende de 2000÷5000 €

Danger - Attention

Les déchets d'appareils électriques et électroniques peuvent contenir des substances dangereuses avec des effets potentiellement nocifs sur l'environnement et la santé des personnes. Il est nécessaire d'effectuer l'élimination de manière correcte.

SIGNAUX DE SÉCURITÉ

Attention ! ne pas nettoyer ou laver le robot avec des jets d'eau.	
Lire attentivement les instructions pour l'utilisation et comprendre ce qu'elles veulent dire avant d'utiliser le robot.	
Suivre scrupuleusement les avertissements et les normes de sécurité contenues dans ces instructions d'utilisation pour garantir la sécurité et l'efficacité du robot.	
Garder les mains et les pieds loin du lame de coupe. Ne jamais enfiler les mains et les pieds sous la coque ni les mettre trop près du robot en marche.	
Ce produit est protégé par un mot de passe. Conserver le code dans un lieu sûr.	
Garder les enfants, les animaux domestiques et les autres personnes à une distance de sécurité quand le robot est en marche.	
Ce produit est conforme aux directives CE en vigueur.	

FR

EMBALLAGE ET DÉBALLAGE

L'appareillage est remis sous emballage. Au moment du déballage, le sortir en prenant des précautions et contrôler l'état des parties qui le composent. L'emballage reporte toutes les informations nécessaires pour effectuer la manutention.

Contenu emballage:

A – Robot

B – Alimentateur courant

C – Câble d'alimentation

D - Base de rechargement

E – Transmetteur

F – Écheveau du fil de délimitation du périmètre

G – Clous de fixation du fil

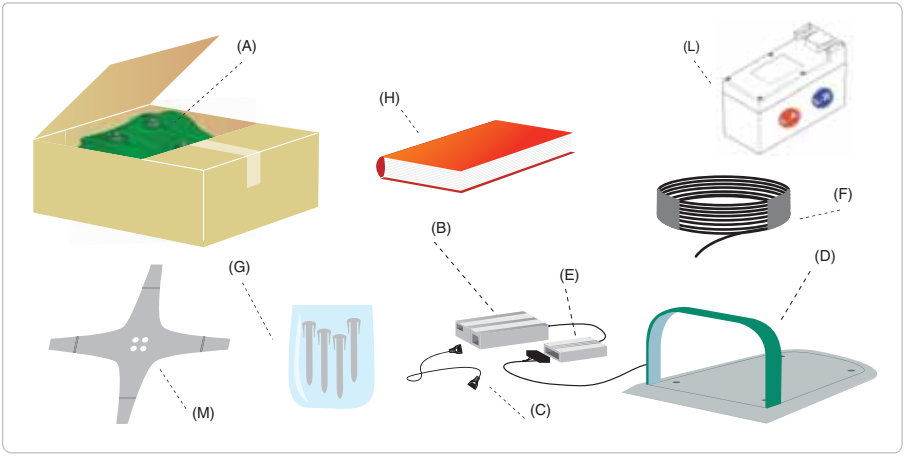
H – Manuel d'utilisation

L – Batteries d'accumulateurs au lithium : la quantité des batteries peut varier selon ce qui a été commandé.

M – Lame de coupe (déjà montée dans certains modèles)

Important

- **La liste ne comprend que les composants fournis de série. Contrôler les éléments fournis en option (état et nombre).**
- **Conserver l'emballage qui peut être utilisé par la suite.**

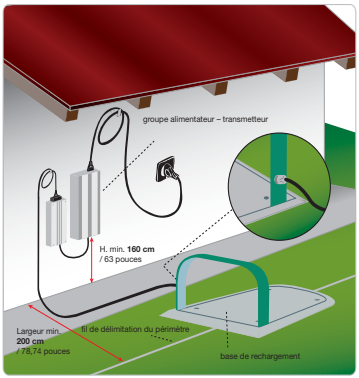


PLANIFICATION INSTALLATION ÉQUIPEMENT

Le robot n'est pas difficile à installer, un minimum de planification préliminaire est cependant nécessaire afin d'établir le meilleur endroit pour installer le groupe de rechargement, le groupe d'alimentation et de transmission et pour tracer le parcours du fil de délimitation du périmètre.

INSTALLATION BASE DE RECHARGEMENT ET GROUPE D'ALIMENTATION-TRANSMISSION

- La base de rechargement doit se trouver sur le bord de la pelouse de préférence dans la zone la plus vaste et dans une zone à partir de laquelle on peut facilement atteindre d'autres zones éventuelles de pelouse. La zone où est installée la base de rechargement est définie par la suite "Zone Principale".



Prudence - Avertissement

Placer le groupe d'alimentation-transmission dans un endroit inaccessible aux enfants. Par exemple à plus de 160 cm de haut. (63 pouces)

FR

- Fonctionnement du robot. Toutes les fois qu'il termine son cycle de travail le robot doit pouvoir trouver facilement la base de rechargement qui sera également le point de départ pour un nouveau cycle de travail et pour atteindre éventuellement d'autres zones de travail définies par la suite "Terrains second.".

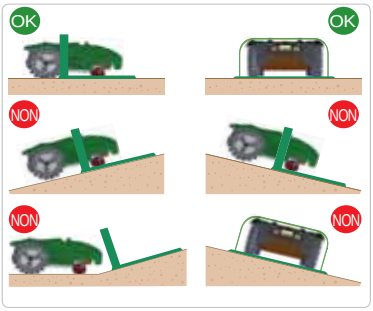
- Positionner la base de rechargement en respectant les règles suivantes :
  - Zone plate
  - Terrain compact stable et en mesure de garantir un bon drainage
  - De préférence dans la zone la plus étendue
  - Faire en sorte que le jet d'eau des asperseurs éventuels n'arrose pas l'intérieur de la base de rechargement.
  - Le côté d'entrée de la base de rechargement doit être positionné de la manière indiquée sur la figure afin de permettre au robot d'y rentrer en suivant le fil de délimitation du périmètre dans le sens contraire à celui des aiguilles d'une montre.
  - Avant la base il faut compter **200 cm** (78,74 pouces) rectilignes.

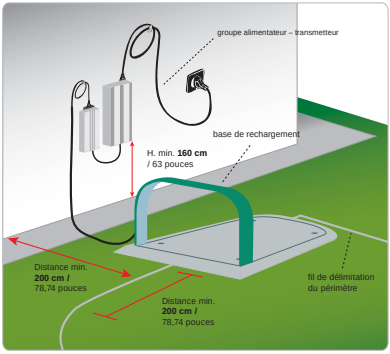
- La base de rechargement doit être fixée solidement au sol. Éviter que devant la base se forme une sorte de marche à l'entrée, dans ce but prévoir un petit tapis d'herbe synthétique pour compenser la marche d'entrée. Autrement il faudra éliminer une partie de la pelouse et installer la base au raz de l'herbe.

La base de rechargement est connectée au groupe d'alimentation – transmission par l'intermédiaire d'un cordon qui doit s'éloigner de la base de rechargement du côté qui se trouve à l'extérieur de la zone de coupe.

- Positionner le groupe d'alimentation – transmission en respectant les règles suivantes :

  - Dans un endroit aéré, à l'abri des agents atmosphériques et de la lumière directe du soleil.
  - De préférence à l'intérieur de l'habitation, d'un garage ou d'un entrepôt
  - Si on le met à l'extérieur, il est conseillé de le placer dans une boîte ventilée à l'abri des rayons du soleil et de l'eau. Le groupe ne doit pas être directement en contact avec le sol ou des milieux humides.
  - Le placer à l'extérieur de la pelouse, pas à l'intérieur
  - Le positionner à **200 cm** (78,74 pouces) au moins de la base de rechargement.
  - Dérouler le cordon en plus qui relie la base de rechargement au groupe d'alimentation-transmission. Ne jamais raccourcir ni allonger le cordon.





- La partie de fil qui se trouve à l'entrée doit être rectiligne et alignée perpendiculairement à la base de rechargement sur une distance de 200 cm au moins (78,74 pouces) et celui à la sortie doit s'éloigner de la base de rechargement de la manière indiquée sur la figure ; cela pour permettre au robot de rentrer correctement.

FR

Prudence - Avertissement

Pour pouvoir effectuer le branchement électrique il faut avoir une prise de courant à proximité de la zone d'installation. Contrôler si le raccordement au réseau est conforme aux lois en vigueur à ce propos.

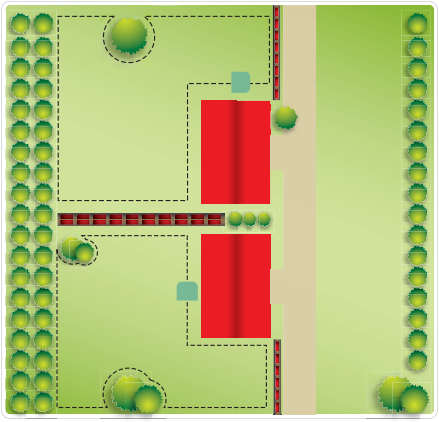
Important

Il est conseillé d'installer le groupe dans une armoire pour composants électriques (pour extérieur ou pour intérieur), bien aéré pour permettre le recyclage de l'air et équipée d'une fermeture à clé.

Prudence - Avertissement

Faire en sorte que l'accès au groupe d'alimentation-transmission ne soit permis qu'aux personnes autorisées.

En cas d'installation du robot près d'une zone où est installé un autre robot (le même ou un autre venant d'un autre producteur) il faudra effectuer, au moment de l'installation, une modification au groupe d'alimentation-transmission de manière à ce que les fréquences des deux robots ne soient pas dérangées l'une par l'autre.

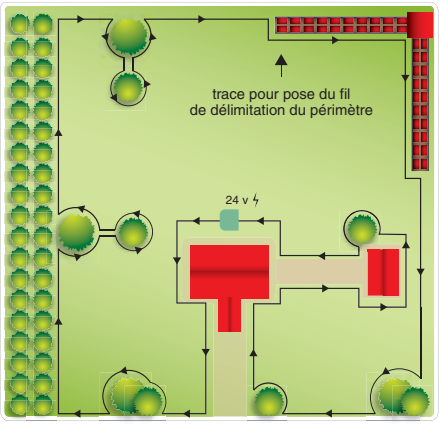


FR

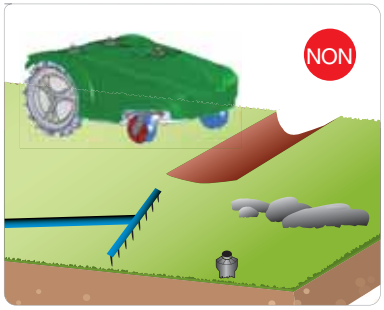
DÉFINITION DU PARCOURS DU FIL DE DÉLIMITATION DU PÉRIMÈTRE

Avant d'installer le fil de délimitation du périmètre il faut contrôler toute la surface de la pelouse. Prendre en considération la nécessité de faire des modifications à la pelouse ou bien de mesures à prendre lors de la pose du fil de délimitation du périmètre pour que le robot fonctionne correctement.

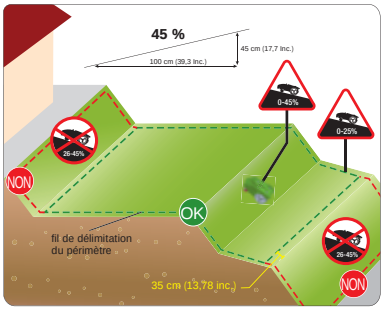
1. Effectuer ensuite la préparation et la délimitation des zones de travail (voir page 19).
2. Installation du fil de délimitation du périmètre (voir page 22).
3. Installation de la base de rechargement et du groupe d'alimentation-transmission (voir page 25).
4. Lorsque l'on pose le fil de délimitation du périmètre il faut respecter le sens d'installation (sens des aiguilles d'une montre) et de rotation autour des plates-bandes (sens contraire à celui des aiguilles d'une montre). Comme montré sur la figure.



Préparation de la pelouse à tondre



1. Contrôler si la pelouse à tondre est uniforme sans trous, cailloux ou obstacles d'un autre genre. Les enlever le cas échéant. S'il est impossible d'éliminer certains obstacles, il faut délimiter les zones intéressées de manière appropriée avec le fil de délimitation du périmètre.
2. Contrôler si toutes les zones de la pelouse à tondre ne dépassent pas les pentes admissibles (voir "Données techniques"). Pendant que le robot travaille dans des zones à forte déclivité, s'il capte le fil de délimitation du périmètre les roues peuvent glisser et faire sortir le robot de la zone délimitée. Pour éviter cet inconvénient on peut installer les roues "fournies de griffes". Si l'on installe le kit prévu à cet effet, si les conditions du terrain sont appropriées (compact, sans aucune dépression excessive, etc.), le robot peut travailler (dans certaines limites) au-delà des pentes admissibles (voir figure).



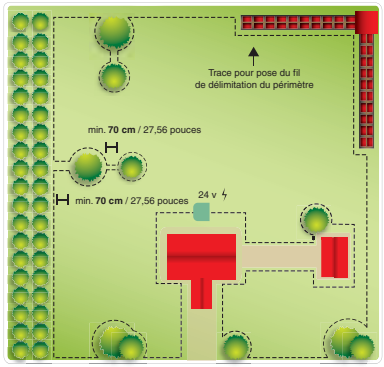
Important

Les zones avec des pentes supérieures à celles admissibles ne peuvent pas être tondues par le robot. Mettre le fil de délimitation du périmètre avant la pente pour exclure cette zone de la pelouse de la coupe.

Délimitation des zones de travail

3. Contrôler toute la surface de la pelouse et si nécessaire prendre en considération la possibilité de la diviser en plusieurs zones. Avant de commencer les opérations d'installation du fil de délimitation du périmètre, pour les rendre plus faciles et éviter tout problème, il est conseillé de contrôler l'ensemble du parcours. L'image illustre un exemple de pelouse avec la trace pour enterrer le fil de délimitation du périmètre.

   Pendant l'installation il faut identifier toutes les éventuelles zones secondaires et celle fermées. Une zone secondaire correspond à une partie de la pelouse reliée à la pelouse principale par un rétrécissement auquel le robot peut difficilement accéder par hasard.



FR

L'accès à cette zone devra être possible sans escaliers ou différences de niveau dépassant les limites prescrites. Définir une zone comme "Terrain second." dépendra des dimensions de la zone primaire. Plus la zone est grande plus difficile sera l'accès à des passages étroits. D'une manière plus générale un passage inférieur à **200 cm** (78,74 pouces) doit être considéré comme une zone secondaire.

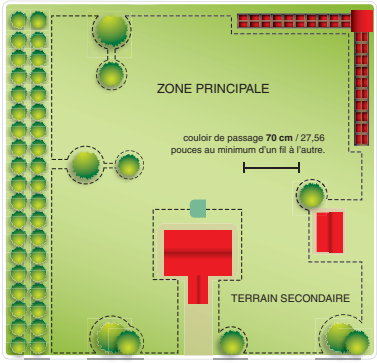
Le robot est en mesure de maîtriser plusieurs zones secondaires selon les caractéristiques du modèle ("Voir Données Techniques").

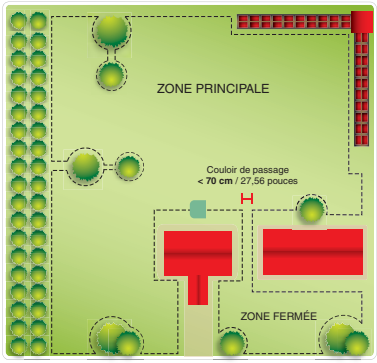
Le passage minimum admis est de **70 cm** (27,56 pouces) d'un fil de délimitation du périmètre à l'autre. Le fil de délimitation du périmètre doit être placé à une certaine distance, qui sera indiquée par la suite, d'objets éventuels se trouvant à l'extérieur de la pelouse, ce qui fait qu'en général le passage dont on peut disposer doit être de **140 cm** (55,12 pouces)

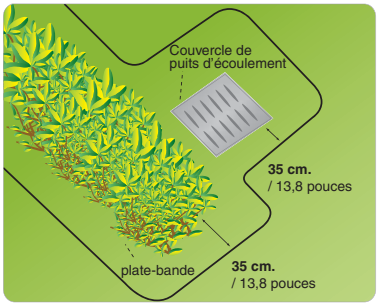
Si ce passage est très long il vaut mieux que le passage de **70 cm** (27,56 pouces) soit majeur.

Pendant la programmation il faut configurer les dimensions des zones secondaires en pourcentage par rapport à la pelouse ainsi que la direction pour les atteindre le plus rapidement possible (sens des aiguilles d'une montre /sens contraire) ainsi que les mètres de fil nécessaires pour arriver dans la zone secondaire. Voir " Modes de programmation "

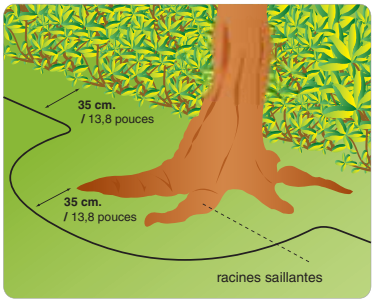
Si les conditions minimales requises ci-dessus ne sont pas respectées et qu'une zone séparée par un escalier, par une différence de niveau dépassant les caractéristiques du robot ou par un passage (couloir) de moins de **70 cm** (27,56 pouces) de large , d'un fil de délimitation du périmètre à l'autre, cette zone de la pelouse est à considérer comme "Zone Fermée". Pour installer une "Zone Fermée" poser l'aller et le retour du fil de délimitation du périmètre dans le même tracé à moins d'**1 cm** (0,40 pouces) de distance. Dans ce cas le robot n'est pas en mesure d'atteindre la zone de manière autonome, celle-ci devra donc être gérée de la manière décrite dans le chapitre "Gestion Zones Fermées". La gestion des "Zones Fermées" réduit les mètres carrés que le robot est en mesure de gérer de manière autonome. Il est conseillé d'utiliser la gestion de "Zones fermées" en se limitant à des zones de moins de **900 m2** (9684 sq ft).





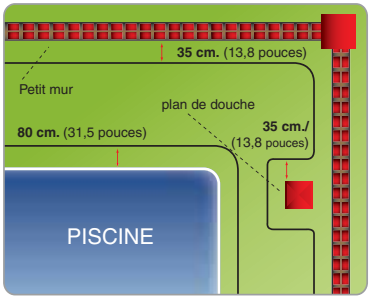


4. Définir et tracer les périmètres des éléments internes et périphériques par rapport à la zone de travail qui empêchent le bon fonctionnement du robot.

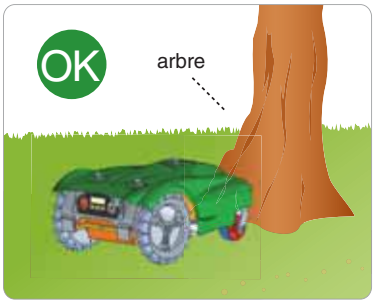


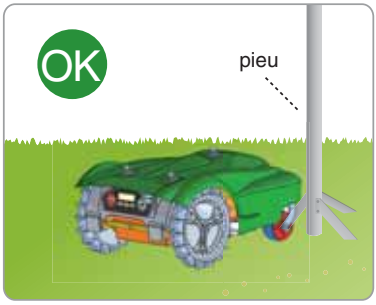
Important

L'image représente un exemple d'éléments à l'intérieur et autour de la zone de travail ainsi que les distances qui doivent être respectées pour la pose correcte du fil de délimitation du périmètre. Délimiter tous les éléments en fer ou en un autre métal (couvercles de puits d'écoulement, connexions électriques, etc.) pour éviter toute interférence avec le fil de délimitation du périmètre.



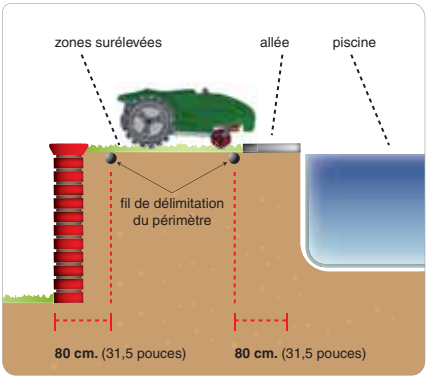
Il n'est pas nécessaire de délimiter des éléments (arbres, pieux, etc.) qui n'empêchent pas le robot de fonctionner. En général ces obstacles sont en mesure de supporter le choc produit par le robot comme par exemple un pieu, un arbre, un petit mur. Mais par contre il faut délimiter des obstacles comme un arbre avec des racines saillantes, des plates-bandes, des buissons etc.





FR

5. Délimiter les zones les plus basses par rapport à la surface de la pelouse (piscines , zones avec des différences de niveau importantes, escaliers etc.) (voir exemple sur la figure).



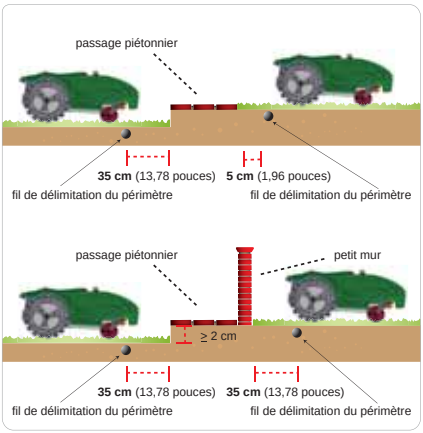
Important

Respecter de manière très rigoureuse les distances pour éviter que le robot tombe et risque de se casser et/ou de s'endommager gravement. Avec des pentes ou des terrains glissants augmenter la distance de 30 cm environ. / 11,81 pouces.

6. Définir les périmètres de la manière indiquée sur la figure.

- Avec des allées d'entrée à la même hauteur que la pelouse:
  5 cm (1,96 pouces)
- Avec des allées d'entrée plus hautes que la pelouse:
  35 cm (13,78 pouces)

– Avec la présence d'un mur de clôture:
35 cm (13,78 pouces)

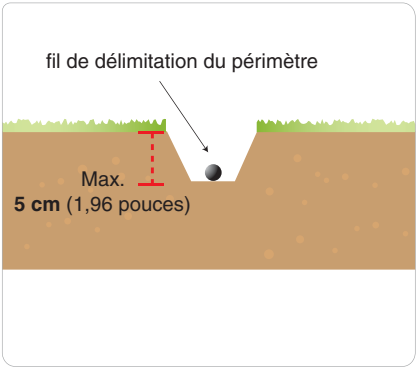


Important

Les allées de passage (au même niveau que celui de la pelouse) nécessaires au robot pour passer d'une zone à l'autre, ne doivent pas être délimités.

INSTALLATION DU FIL DE DÉLIMITATION DU PÉRIMÈTRE

Le fil de délimitation du périmètre peut être enterré ou posé sur le terrain.



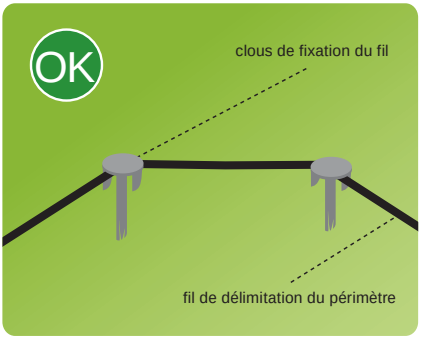
Important

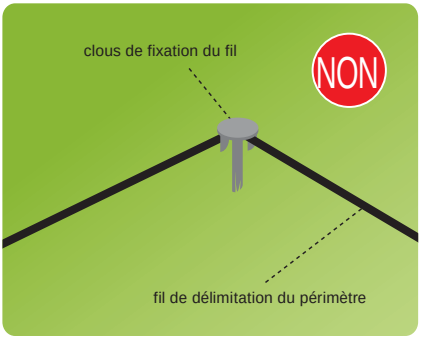
Commencer la pose du fil de délimitation du périmètre à partir de la zone d'installation de la base de rechargement en en laissant plus de deux mètres puis le couper à la bonne dimension au moment du raccordement au groupe.

Fil posé sur le terrain

1. Positionner le fil, dans le sens des aiguilles d'une montre, tout le long du parcours puis le fixer avec les clous fournis prévus à cet effet (distance entre les clous **100÷200 cm** (39,37÷78,74 pouces)).

   – Lorsque l'on pose le fil de délimitation du périmètre il faut respecter le sens de rotation autour des plates-bandes (sens contraire à celui des aiguilles d'une montre).
   – Dans les parties rectilignes fixer le fil de manière à ce qu'il ne soit pas trop tendu, ondulé ou enchevêtré.
   – Dans les parties non rectilignes fixer le fil de manière à ce qu'il ne soit pas enchevêtré pour que la courbe soit régulière.





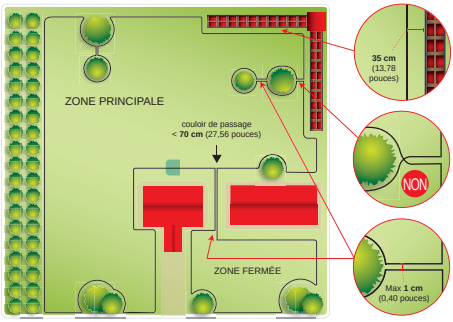
FR

Fil enterré

1. Creuser le sol de manière régulière et symétrique par rapport au tracé indiqué sur le terrain.
2. Positionner le fil, dans le sens des aiguilles d'une montre, tout le long du parcours à quelques centimètres de profondeur (environ **2÷3 cm** (0.7874÷ 1.1811 pouces)) pour ne pas provoquer une diminution de la qualité et de l'intensité du signal capté par le robot.
3. Pendant la pose du fil, si nécessaire, le bloquer dans certains points avec les clous prévus à cet effet pour le maintenir dans la bonne position durant la phase de couverture avec le terrain.
4. Recouvrir tout le fil avec la terre et faire en sorte qu'il ne soit pas enchevêtré, qu'il reste bien droit et que dans les parties courbes la courbe soit régulière.

Important

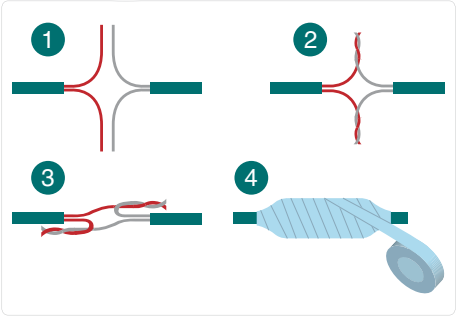
Dans les parties du parcours où il est nécessaire de faire passer deux fils parallèles (par exemple : pour délimiter une plate-bande), il faut les superposer et faire en sorte qu'il se trouvent à une distance ne dépassant pas 1 cm. (0,40 pouces)



Fil de délimitation du périmètre.

Importante

Aussi bien avec le fil enterré qu'avec le fil posé sur le terrain, s'il est nécessaire d'assembler un autre fil, en utiliser un ayant des caractéristiques identiques (voir figure). Pendant la phase de raccordement il est conseillé d'utiliser un ruban auto-agglomérant (par exemple : 3M Scotch 23). Ne pas utiliser un ruban isolant ou des raccordements d'un autre type (cosses, bornes, etc.).



FR

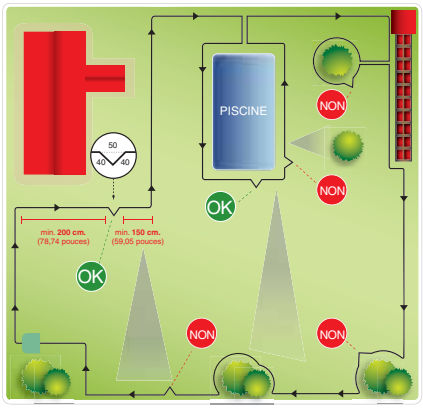
PRÉPARATION POUR LE RETOUR RAPIDE DU ROBOT À LA BASE DE RECHARGEMENT

Pour rendre plus court le temps nécessaire au robot pour retourner à la base de rechargement, prévoir ce qui est nécessaire le long du fil de délimitation du périmètre pour permettre le changement de direction du robot. De cette manière on peut raccourcir le trajet nécessaire au robot pour retourner à sa base. Pour préparer le trajet de retour, positionner le fil de délimitation du périmètre le long du parcours de manière à former un triangle avec un côté de **50cm** (19,7 pouces) et les deux côtés du fil de délimitation du périmètre de **40cm** (15,75 pouces) chacun.
Pour le retour rapide prévoir un point précédé par au moins **200 cm** (78,74 pouces) de fil rectiligne et suivi par au moins **150 cm** (59,05 pouces) de fil rectiligne.
Cette opération doit être faite le long de la partie rectiligne qui précède immédiatement la base de rechargement ou près d'obstacles. Contrôler qu'il n'y ait aucun obstacle pouvant empêcher le retour rapide le long de la trajectoire du retour.

Important

Si la préparation au retour rapide n'a pas été effectuée correctement cela risque de poser des problèmes pour le retour rapide du robot à la base de rechargement. Quand le robot parcourt le périmètre pour atteindre une zone secondaire il ne capte pas ce qui a été prévu pour le retour rapide.

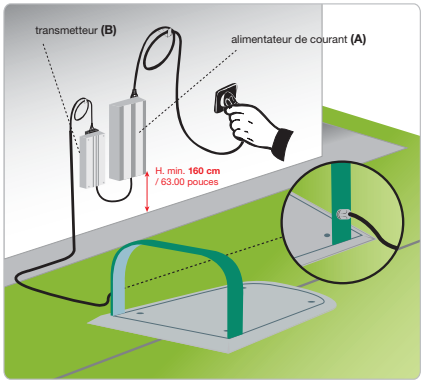
L'image donne des indications utiles pour installer correctement ce qui est nécessaire pour garantir le retour rapide.



INSTALLATION DE LA BASE DE RECHARGEMENT ET DU GROUPE D'ALIMENTATION-TRANSMISSION

FR

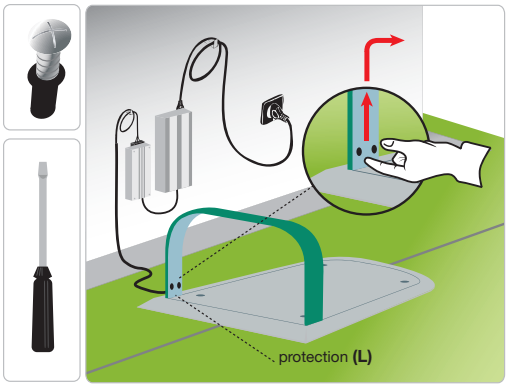
1. Identifier la zone d'installation de la base de rechargement et du groupe d'alimentation-transmission.



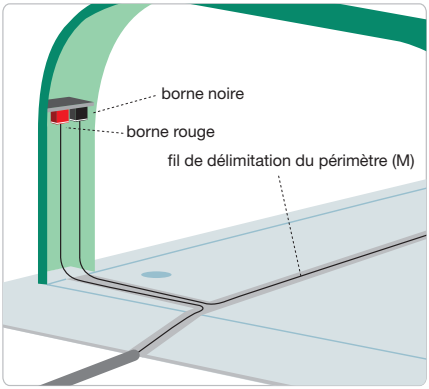
Prudence - Avertissement

Avant d'effectuer n'importe quelle intervention réactiver l'alimentation électrique générale. Positionner le groupe d'alimentation-transmission hors de la portée des enfants. Par exemple à plus de 160 cm de haut. (63.00 pouces)

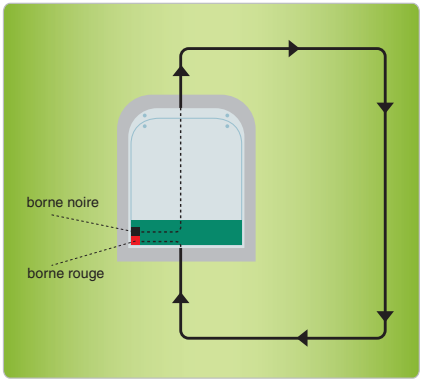
2. Installer le groupe d'alimentation-transmission (A-B).
3. Démonter la protection (L).



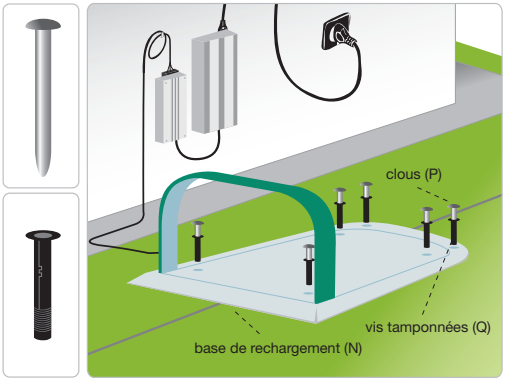
4. Positionner la base dans la zone prévue.
5. Insérer le fil de délimitation du périmètre (M) sous la base.



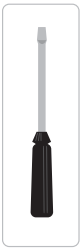
6. Raccorder les deux extrémités du fil aux bornes de la base.

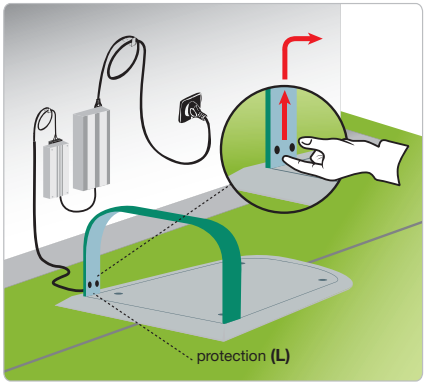


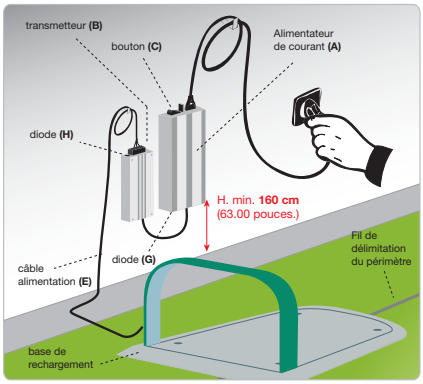
7. Fixer la base (N) au terrain avec les clous (P). Si nécessaire fixer la base avec des vis tamponnées (Q).



8. Monter la protection (L).
9. Raccorder le câble d'alimentation (E) de la base de rechargement (F) au transmetteur.
10. Mettre l'interrupteur (C) de l'alimentateur sur OFF.
11. Brancher la fiche de l'alimentateur (A) à la prise de courant.
12. Mettre l'interrupteur (C) de l'alimentateur sur ON.
13. Si la diode (G) s'allume et la diode (H) clignote en vert, le raccordement est correct. Si ce n'est pas le cas il faut faire une recherche de l'anomalie (voir "Recherche pannes).



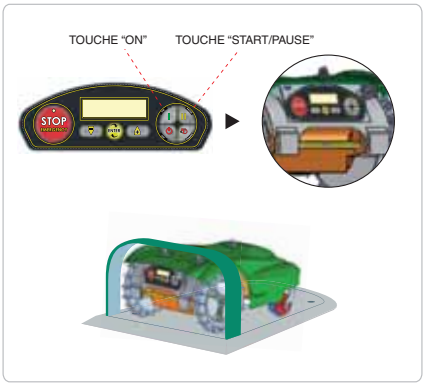




FR

RECHARGEMENT DES BATTERIES LORS DE LA PREMIÈRE UTILISATION

1. Insérer le robot à l'intérieur de la base de rechargement.
2. Appuyer sur la touche ON.
3. Quelques secondes plus tard sur l'afficheur apparaît le message "RECHARGE".
4. Appuyer sur la touche " Start/ Pause". La fonction "PAUSE" s'affiche sur l'écran. Les batteries commencent le cycle de rechargement.
5. Une fois le rechargement terminé il est possible de programmer le robot pour sa mise en marche (voir "Modes de programmation").



Important

Avec le premier chargement il faut que les batteries pendant se chargent pendant au moins 24 heures

CONSEILS POUR LES RÉGLAGES

Important

L'utilisateur doit effectuer les réglages en se conformant aux indications du manuel. N'effectuer aucun autre réglage s'il n'est pas indiqué dans le manuel. Tout autre réglage particulier, non indiqué dans ce manuel, doit être effectué uniquement par le personnel des services d'assistance agréés par le constructeur.

RÉGLAGE DE LA HAUTEUR DE COUPE

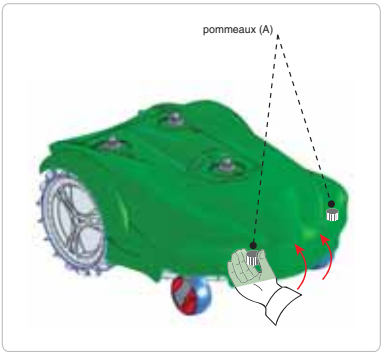
Avant de programmer la hauteur de la coupe, contrôler si le robot a été arrêté dans des conditions de sécurité (voir "Arrêt du robot en sécurité").

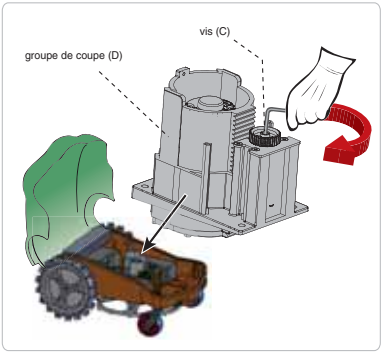
FR

Important

Mettre des gants de protection pour éviter de se couper les mains.

1. Désactiver l'alarme antivol pour éviter son activation (voir "Mode de programmation").
2. Dévisser les pommeaux (A) et soulever le capot.
3. Dévisser la vis (C).
4. Soulever ou baisser le groupe de coupe (D) pour établir la hauteur de coupe désirée. La valeur est programmable avec l'échelle graduée (E).
5. Serrer la vis (C).après avoir terminé le réglage.

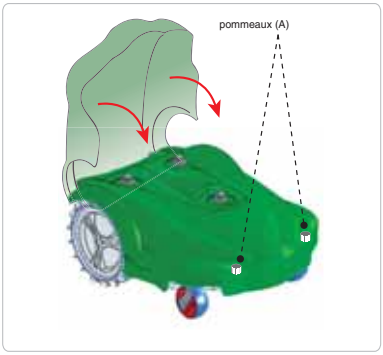




Important

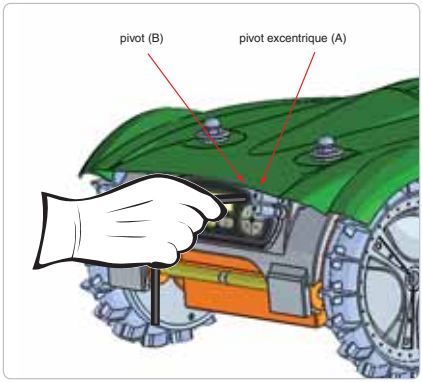
Réduire la hauteur de la coupe graduellement. Il est conseillé de réduire la hauteur de moins d'1 cm (0,40 pouces) tous les 1÷2 jours jusqu'à arriver à la hauteur idéale.

6. Baisser le capot et serrer les pommeaux (A).



RÉGLAGE DU CAPTEUR PLUIE

7. Arrêter le robot dans des conditions de sécurité (voir “Arrêt du robot en sécurité ”).
8. Régler la distance entre les pivots (A-B) en faisant tourner le pivot (A).



Important

La sensibilité du capteur augmente proportionnellement à la distance entre les pivots. Il est conseillé de ne pas mettre les pivots trop prêts l’un de l’autre.

Si le capteur capte des conditions de pluie, le robot se comporte de la manière définie dans le programme (voir “Modes de programmation”).

FR

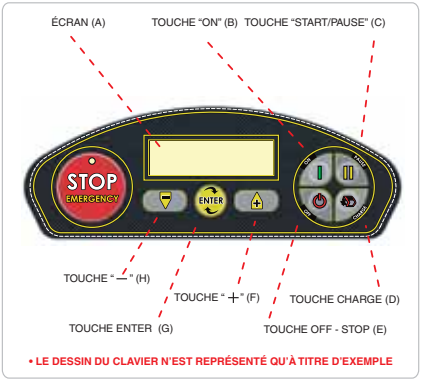
CONSEILS D'UTILISATION

Important

- **Lorsque l'on utilise le robot pour la première fois, il est conseillé d'avoir lu complètement le manuel et de l'avoir compris entièrement, surtout la partie avec les informations sur la sécurité.**
- **Ne mettre en œuvre que l'utilisation prévue par le constructeur et ne saboter aucun dispositif pour obtenir des performances différentes de celles opérationnelles.**

DESCRIPTION COMMANDES ROBOT

L'image illustre la position des commandes embarquées sur la machine.



A) ÉCRAN: il est lumineux pour pouvoir visualiser toutes les fonctions.

B) ON : appuyer pour allumer le robot tondeuse

C) START/PAUSE: appuyer pour arrêter le robot tondeuse, laisser l'écran en "attente" ; dans ce mode il est possible de programmer le robot tondeuse. Si l'on appuie à nouveau le robot reprend le travail. Si l'on appuie sur la touche pendant que le robot tondeuse se trouve en phase de rechargement, pour qu'il recommence à travailler il faut appuyer encore sur la touche et que "Pause" s'efface de l'écran.

D) CHARGE: appuyer pour que le robot retourne à la base et anticipe de cette manière le rechargement des batteries. Si on appuie dessus pendant que le robot est en train de se recharger, le robot tondeuse interrompt le rechargement et recommence à travailler.

E) OFF/STOP: appuyer dessus pour arrêter le robot tondeuse ; l'écran s'éteint.

F) TOUCHE "+" : pendant la marche appuyer dessus pour faire repartir la lame arrêtée auparavant. Pendant la programmation appuyer pour augmenter les articles proposés par le menu.

G) ENTER: pendant la marche appuyer dessus pour faire démarrer la fonction spirale. Pendant la programmation appuyer pour confirmer et mémoriser la sélection effectuée.

H) TOUCHE "-": pendant la marche appuyer dessus pour arrêter la lame. Pendant la programmation appuyer pour diminuer les articles proposés par le menu.

I) TOUCHE STOP/Emergency : Appuyer pour arrêter le robot tondeuse en toute sécurité. N'utiliser qu'en cas de danger immédiat et pour effectuer les opérations d'entretien du robot.

ACCÈS AUX MENUS

Les fonctions du robot peuvent être programmées avec les différentes fonctions de chaque menu. Le tableau reporte la liste des menus disponibles avec les fonctions correspondantes. Pour la programmation suivre les instructions ci-après.

1. Appuyer sur la touche **“ON” (B)**.
2. Insérer le mot de passe (si demandé) (voir **“Insertion du mot de passe”**).
3. Si le robot est allumé à l’intérieur de la base de rechargement, le message **“RECHARGE”** s’affiche quelques secondes après sur l’écran.
4. Appuyer sur la touche **“Start/Pause” (C)** seulement si le robot a été allumé à la base de rechargement. La fonction **“PAUSE”** s’affiche à présent sur l’écran.
5. Appuyer sur la touche **“Enter” (G)**. On entre dans la programmation du menu utilisateur et sur l’écran la fonction **“PROGRAMMATIONS”** s’affiche.

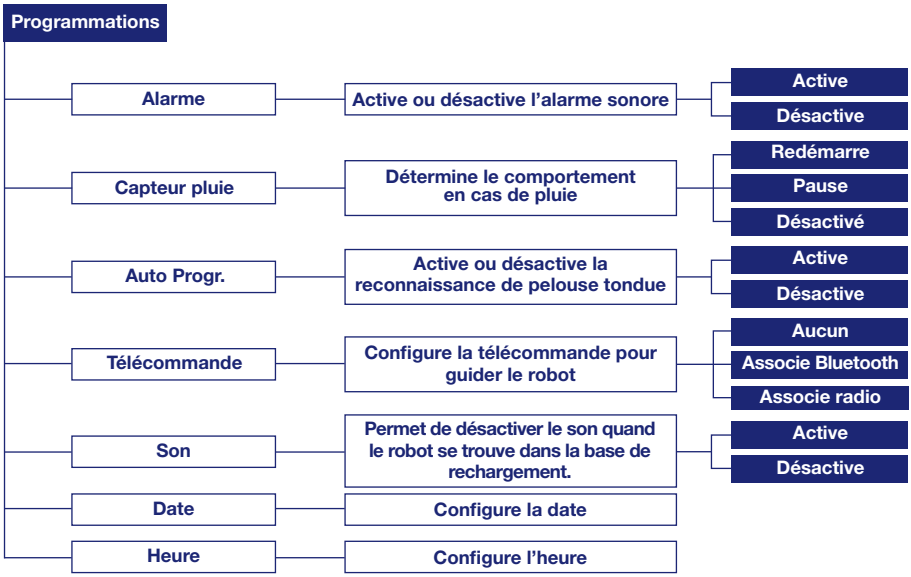
NAVIGATION

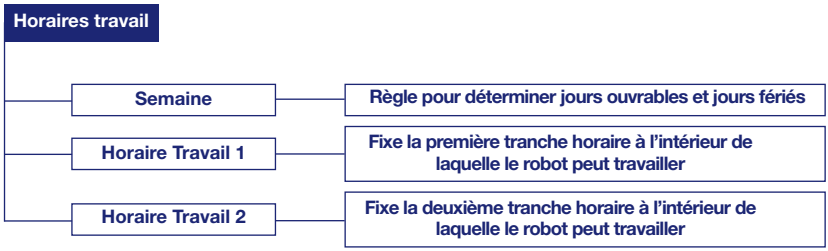
Dans le menu utilisateur de programmation suivre les instructions ci-après pour pouvoir naviguer:

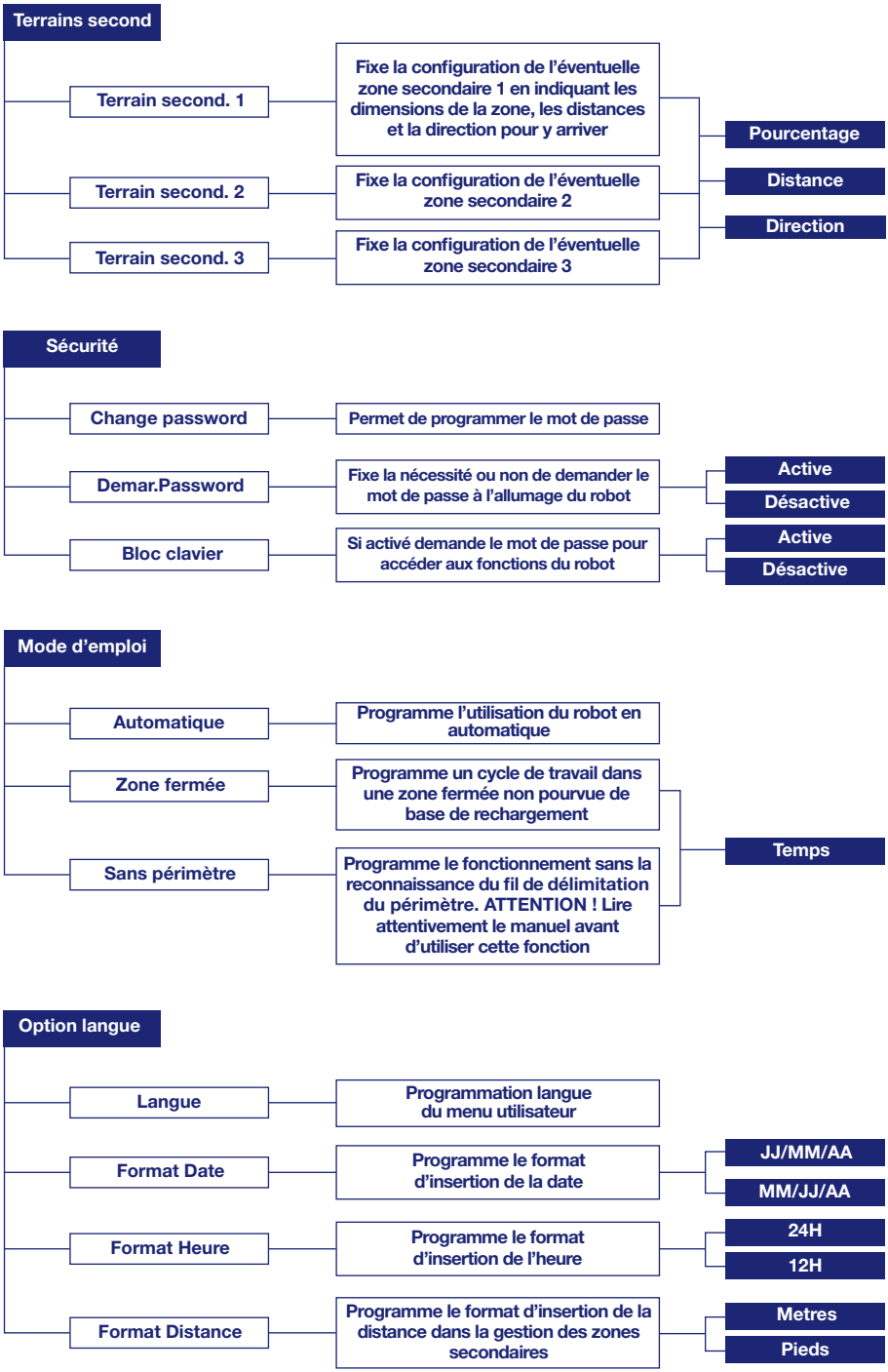
- **“+”** et **“-“ (H)** et **(F)**. Fait défiler de manière cyclique les articles du menu ou permet de changer la valeur de la fonction affichée sur l’écran.
- **“Enter” (G).** Passe au niveau de menu successif ou confirme et mémorise la valeur affichée sur l’écran et fait défiler la fonction suivante.
- **“Pause” (C).** Passe au niveau de menu précédent jusqu’à sortir de la programmation.
- **“Off/Stop” (E).** Éteint le robot sans confirmer la dernière fonction affichée sur l’écran.

Le menu a une structure en arbre, il passe d’une fonction à l’autre jusqu’à arriver à la fonction désirée.

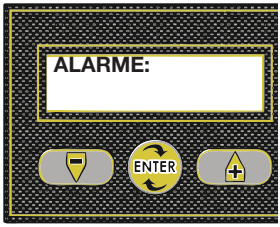
FR




Horaires travail
Semaine
Règle pour déterminer jours ouvrables et jours fériés
Horaire Travail 1
Fixe la première tranche horaire à l’intérieur de laquelle le robot peut travailler
Horaire Travail 2
Fixe la deuxième tranche horaire à l’intérieur de laquelle le robot peut travailler


Terrains second
Terrain second. 1
Terrain second. 2
Terrain second. 3
Fixe la configuration de l'éventuelle zone secondaire 1 en indiquant les dimensions de la zone, les distances et la direction pour y arriver
Fixe la configuration de l'éventuelle zone secondaire 2
Fixe la configuration de l'éventuelle zone secondaire 3
Pourcentage
Distance
Direction
Sécurité
Change password
Demar.Password
Bloc clavier
Permet de programmer le mot de passe
Fixe la nécessité ou non de demander le mot de passe à l'allumage du robot
Si activé demande le mot de passe pour accéder aux fonctions du robot
Active
Désactive
Active
Désactive
Mode d'emploi
Automatique
Zone fermée
Sans périmètre
Programme l'utilisation du robot en automatique
Programme un cycle de travail dans une zone fermée non pourvue de base de rechargement
Programme le fonctionnement sans la reconnaissance du fil de délimitation du périmètre. ATTENTION ! Lire attentivement le manuel avant d'utiliser cette fonction
Temps
Option langue
Langue
Format Date
Format Heure
Format Distance
Programmation langue du menu utilisateur
Programme le format d'insertion de la date
Programme le format d'insertion de l'heure
Programme le format d'insertion de la distance dans la gestion des zones secondaires
JJ/MM/AA
MM/JJ/AA
24H
12H
Metres
Pieds

FR



ALARME : fonction servant à activer et désactiver l’alarme antivol. Lorsqu’elle est désactivée le mot de passe du robot est demandé (par défaut à l’usine 0000).

- **Désactive:** sert à désactiver ou éteindre l’alarme en cas d’activation. Un son continu et descendant signale que la désactivation est effective.
- **Active:** sert pour activer l’alarme. L’alarme s’active si le robot est soulevé par la poignée. Un son triple signale que l’activation est effective.

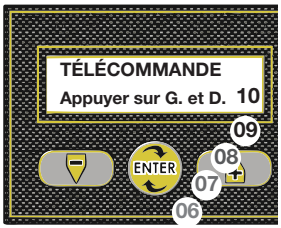
CAPTEUR DE PLUIE : Fonction servant à programmer le comportement en cas de pluie.

- **Redemarre:** s’il pleut le robot retourne à la base et y reste en mode de “ rechargement”. Une fois terminé le cycle de rechargement le robot repart et recommence à tondre la pelouse s’il ne pleut plus.
- **Désactivé:** s’il pleut le robot continue à tondre.
- **Pause:** s’il pleut le robot retourne à la base et y reste (en mode de “ rechargement”) jusqu’à ce qu’on appuie sur la touche “Pause».

AUTO SETUP: (seulement pour certaines versions, voir “Données techniques”) fonction qui permet de réduire automatiquement le temps mis par le robot pour tondre le gazon en fonction des conditions de la pelouse.

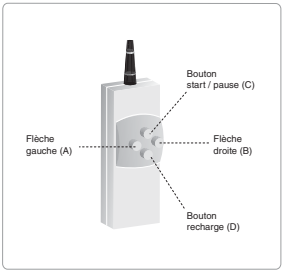
- **Active:** Le robot diminue le temps de travail selon les conditions du gazon. Lorsque la pelouse a été tondue, la machine programme automatiquement une pause qui retarde les sorties de la base de rechargement qui suivront. Le travail du robot se fera dans les limites des heures de travail établies.
- **Désactive:** Le robot travaillera en respectant l’horaire établi et jusqu’au moment où les batteries le lui permettront.

TÉLÉCOMMANDE: (seulement pour certaines versions, voir “Données techniques”) fonction qui reprogramme la télécommande. Il peut y avoir deux types de télécommande différentes Bluetooth ou Radio. Avec une télécommande Bluetooth on ne fournit que le récepteur de la télécommande, en ce qui concerne l’installation et la configuration du transmetteur il faut s’adresser à un revendeur.
Avec une télécommande radio on fournit aussi bien le récepteur que le transmetteur.



- **Associe radio:** Sélectionner pour programmer la télécommande radio avec le code univoque du robot.

1. Appuyer en même temps sur les touches “D.”, “G.” de la télécommande dans les 10 secondes qui suivent (voir figure). L’activation d’un son double signale que l’association de la télécommande avec le robot a été effectuée.

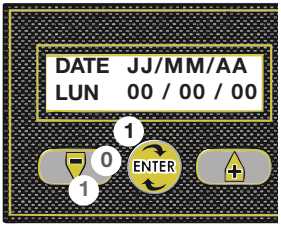


2. Appuyer sur la touche “Enter” pour confirmer

SON: Permet de désactiver les informations sonores quand le robot se trouve dans la base de rechargement.

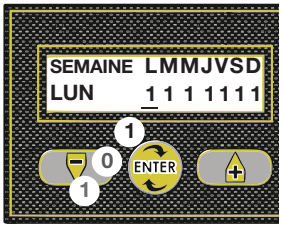
DATE: Fonction pour établir la date

HEURE: Fonction pour établir l’heure solaire ou légale.



“HORAIRES TRAVAIL” – MODE DE PROGRAMMATION

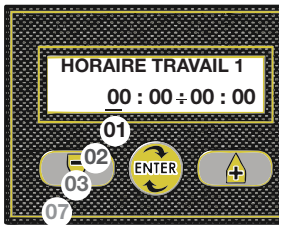
SEMAINE: fonction pour programmer les jours d’exercice du robot pendant la semaine. Le curseur se positionne automatiquement sous la lettre **“L” (Lundi)**. Programmer tous les jours sur **“1111111”** veut dire que le robot travaille tous les jours. Si l’on programme **“0000000”** cela veut dire que le robot ne travaille aucun jour de la semaine.
- Valeur 0 : Jour de repos du robot.
- Valeur 1 : Jour de travail du robot.



Important

Pour exploiter à fond les potentialités, il est conseillé de programmer le robot pour qu’il travaille tous les jours de la semaine

HORAIRE DE TRAVAIL 1: Fonction pour programmer la première tranche horaire d'exercice du robot pendant la journée. Le curseur se positionne automatiquement dans la zone qui se trouve sous la première tranche horaire (par exemple de 10:00 à 13:00). Fixer l'horaire de début et fin du travail. Si l'on programme l'horaire sur "00 :00 – 00 :00" cela veut dire ne pas faire travaille le robot pendant l'horaire de travail 1. Si au terme de l'insertion le robot émet un son et réinitialise l'horaire cela veut dire qu'il y a une incongruité avec l'horaire inséré ou bien avec l'horaire de travail 2.



HORAIRE DE TRAVAIL 2: Fonction pour programmer la deuxième tranche horaire d'exercice du robot pendant la journée.

Important

FR

S'il est nécessaire de programmer les zones secondaires il vaut mieux utiliser les deux horaires de travail dans la programmation pour augmenter la fréquence avec laquelle le robot tond la pelouse.

Important

Pour recharger complètement les batteries du robot il faut au moins 4,0 heures. Il est conseillé de laisser une pause de 4 heures au moins entre l'horaire de travail 1 et l'horaire de travail 2.

La programmation de l'horaire de travail du Robot est indispensable pour que le produit fonctionne correctement. De nombreux paramètres ont de l'influence sur la configuration de l'horaire de travail comme par exemple les zones secondaires, le nombre de batteries du robot, la complexité de la pelouse, le type d'herbe etc.etc. En ligne générale il est nécessaire d'augmenter légèrement les heures de travail avec des jardins ayant des zones secondaires, des jardins avec de nombreux obstacles et si l'on se trouve en présence de zones complexes. Ci-après un tableau indicatif à utiliser pour une première configuration. NB. Programmer les jours de la semaine tous sur "1"-"Jours opérationnels".

M² (sq ft)	Horaire	Horaire 2
0400 (4304)	**10:00 11:30**	
0800 (8608)	**10:00 13:00**	
1200 (12912)	**10:00 14:00**	
2000 (21520)	**10:00 13:00**	**17:00 20:00**
3000 (32280)	**09:00 13:00**	**17:00 21:00**
4000 (43040)	**08:00 13:00**	**17:00 22:30**
5000 (53800)	**07:00 13:00**	**17:00 23:00**
6000 (64560)	**06:00 13:00**	**17:00 23:59**

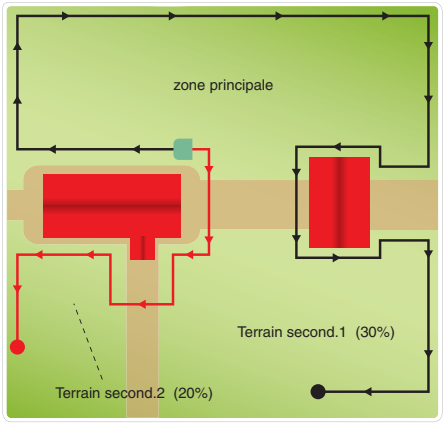
“TERRAINS SECONDAIRE” – MODE DE PROGRAMMATION

Si la zone à tondre prévoit des zones secondaires sur la base de la définition donnée dans le chapitre **"Préparation et Délimitation des Zones de Travail"** Page 19, il est nécessaire de programmer des zones secondaires pour indiquer au robot comment atteindre la zone secondaire et avec quelle fréquence.

TERRAIN SECOND.1: Fonction pour définir la tonte automatique d’une zone secondaire.

- **Pourcentage:** permet de programmer la dimension de la zone secondaire à tondre par rapport à l’ensemble de la surface de la pelouse. Suit un tableau à prendre comme point de référence pour la configuration.

  - 20% Indique une zone très petite.
  - 30% Indique une zone correspondant à environ ¹/3 de tout le jardin.
  - 50% Indique une zone correspondant à environ la moitié de tout le jardin.
  - 80% Indique une zone secondaire plus grande que la zone primaire.
  - 100%. Toutes les fois qu’il sort de la base de rechargement le robot suivra le fil de délimitation du périmètre pour tondre la zone secondaire.


zone principale
Terrain second.1 (30%)
Terrain second.2 (20%)
direction contraire à celle des aiguilles d’une montre
direction conforme au sens des aiguilles d’une montre

- **Distance:** Permet de programmer la distance nécessaire au robot pour atteindre la zone secondaire en suivant le fil de délimitation du périmètre. Il est préférable de prendre comme point de référence la moitié de la zone secondaire pour être certains que le robot commencera à travailler à l’intérieur de cette zone.
- **Direction:** Indique la direction de marche la plus courte pour atteindre la zone secondaire. La direction peut être dans le sens des aiguilles d’une montre ou bien le contraire. Le robot sorti de la base de rechargement suivra le fil dans la direction indiquée pour atteindre la zone secondaire.

TERRAIN SECOND.2: fonction pour définir la tonte automatique de la zone secondaire numéro 2. La programmation prévoit les mêmes paramètres de configuration que ceux de la zone secondaire 1.

TERRAIN SECOND. 3 : (seulement pour certaines versions voir “Données techniques”) fonction pour définir la tonte automatique de la zone secondaire numéro 3. La programmation prévoit les mêmes paramètres de configuration que ceux de la zone secondaire 1.

CHANGE PASSWORD: fonction pour programmer ou modifier le mot de passe.

- **Non:** sert pour n'effectuer aucun changement du mot de passe entré auparavant.
- **Oui:** sert pour entrer ou changer le mot de passe qui sera utilisé pour allumer le robot et désactiver l'alarme. Dans l'ordre les informations suivantes sont demandées :
  - Mot de passe : Entrer l'ancien mot de passe (par défaut du constructeur 0000)
  - Nouveau mot de passe : Entrer le nouveau mot de passe.
  - Répéter le mot de passe : Répéter l'entrée du nouveau mot de passe.

Important

Pour programmer ou modifier le mot de passe il est nécessaire d'entrer auparavant celui précédent puis d'entrer ensuite celui personnalisé. Au moment de l'achat, le mot de passe choisi par le constructeur se compose de quatre numéros (0000).

Important

Au moment de l'insertion on demande la répétition de la procédure d'insertion du mot de passe, ce qui est nécessaire pour avoir la certitude de l'avoir programmé correctement. Pour ne pas oublier le mot de passe il est conseillé de choisir une combinaison dont il sera facile de se souvenir.

DEMAR.PASSWORD: Fonction pour programmer ou non la demande d'insertion du mot de passe toutes les fois que l'on éteint ou rallume le robot après une période d'inactivité (comme par exemple le stockage en hiver).

- **Non:** À chaque allumage le robot se remet en marche sans devoir entrer le mot de passe. Le mot de passe ne sera nécessaire que pour désactiver l'alarme. Pour confirmer le paramètre le robot demande le mot de passe.
- **Oui:** À chaque allumage le robot ne se remet pas en marche que si l'on insère le mot de passe.

MODE D'EMPLOI – MODES DE PROGRAMMATION

Fonction pour programmer le mode de fonctionnement du robot. Lorsque le robot est éteint il retourne automatiquement en mode "AUTOMATIQUE"

- Automatique : Mode de fonctionnement normal. Le robot reconnaît le fil de délimitation du périmètre et il retourne à la base de rechargement lorsque cela est nécessaire.
- Zone fermée : Mode de fonctionnement dans des zones dépourvues de la base de rechargement. Pour une utilisation correcte voir "UTILISATION DU ROBOT DANS DES ZONES NON FOURNIES DE STATION DE RECHARGEMENT."
- Sans périmètre : Mode de fonctionnement sans la reconnaissance du fil de délimitation du périmètre à utiliser si l'on veut se servir du robot dans des petites zones délimitées par un mur ou une palissade sans le fil de délimitation du périmètre installé, sous la surveillance du client et avec le contrôle de la télécommande.

"OPTIONS LANGUE" – MODES DE PROGRAMMATION

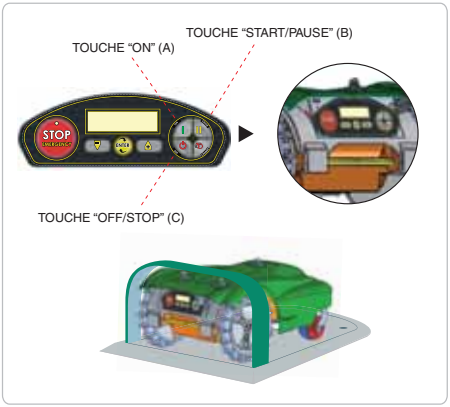
LANGUE: fonction pour sélectionner la langue d'affichage des messages et du menu utilisateur. Faire défiler les différentes options avec la touche "+" o "-" et confirmer avec la touche "Enter" (G).

- **FORMAT DATE**
- **FORMAT HEURE**
- **FORMAT DISTANCE**

Ces fonctions permettent de personnaliser la programmation du format date, heure et distance.

MISE EN SERVICE- MODE AUTOMATIQUE

Le démarrage du cycle automatique se fait à la première mise en exercice ou bien après une période d'inactivité.



1. Contrôler si le tapis herbeux à tondre a une hauteur compatible avec le fonctionnement correct du robot (voir caractéristiques techniques).
2. Régler la hauteur de coupe désirée (voir réglage hauteur coupe).
3. Contrôler si la zone de travail est bien délimitée et si rien n'entrave la marche du robot comme indiqué dans la section "Préparation et délimitations zones de travail" et suivantes.

FR

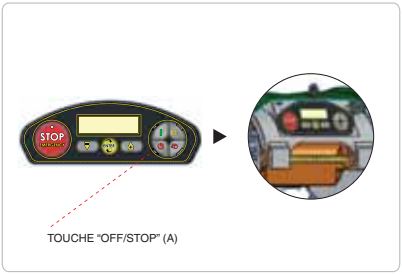
4. Positionner le robot à l'intérieur de la base de rechargement.
5. Appuyer sur la touche ON et attendre quelques secondes pour que le robot s'allume complètement.
6. Si le robot est mis en marche pour la première fois, il faut effectuer la programmation. Si par contre le robot est remis en marche après une période d'inactivité, il faut contrôler si les fonctions programmées sont correctes et conformes à la surface à tondre (par ex. ajout d'une piscine, de nouvelles plantes, etc.) (voir "Modes de programmation»).
7. Quelques secondes plus tard sur l'afficheur apparaît le message "RECHARGE".
8. Le robot commence à tondre la pelouse conformément aux modes programmés.

ARRÊT EN SÉCURITÉ DU ROBOT

Lorsque l'on utilise le robot il peut être nécessaire de l'arrêter. Dans des conditions normales le robot s'arrête avec la touche "Off/Stop". En cas de danger ou pour effectuer une opération d'entretien il peut être nécessaire de l'arrêter dans des conditions de sécurité pour éviter une mise en marche inattendue de la lame. Appuyer sur la touche STOP//Emergency" (A) pour arrêter le robot. Appuyer à nouveau sur la touche STOP//Emergency" (A) pour rétablir l'utilisation du robot.

Important

L'arrêt du robot dans des conditions de sécurité est nécessaire pour pouvoir effectuer des interventions d'entretien et de réparation (par exemple: remplacement et/ou rechargement de batteries, remplacement de la lame, opérations de nettoyage etc.).



RETOUR AUTOMATIQUE À LA STATION DE RECHARGEMENT

Le robot termine son cycle de travail dans les conditions suivantes.

– **Batteries déchargées:** Le robot retourne automatiquement à la base de rechargement.

– **Pluie:** S'il pleut le robot retourne automatiquement à la base et recommencera à fonctionner selon les modes programmés (voir " Modes de programmation").

– **Gazon tondu (seulement pour certaines versions, voir "Données techniques"):** Le capteur capte le gazon tondu et le robot retourne automatiquement à la base et recommencera à fonctionner selon les modes programmés (voir " Modes de programmation").

– **Fin horaire de travail:** Une fois terminé l'horaire de travail le robot retourne automatiquement à la base et il recommencera à fonctionner selon les modes programmés (voir " Modes de programmation").

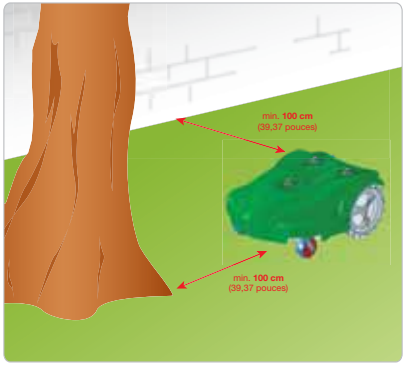
UTILISATION DU ROBOT DANS DES ZONES FERMÉES DÉPOURVUES DE LA STATION DE RECHARGEMENT

FR

Le démarrage en mode zone fermée du robot est effectué pour tondre des zones fermées, délimitées par le fil et sans base de rechargement.

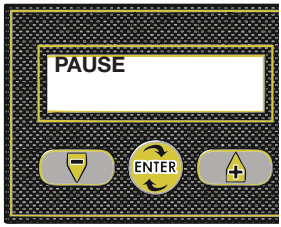
Prudence - Avertissement

Transporter le robot en se servant de la poignée prévue à cet effet à l'arrière. Mettre des gants de protection pour éviter de se couper les mains.

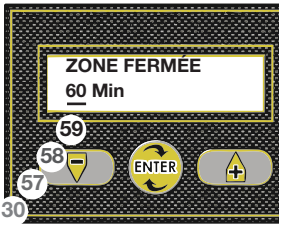


Placer le robot à l'intérieur de la zone de travail à au mois **100 cm** (39,37 pouces.) de distance du fil de délimitation du périmètre et de tout obstacle.

1. Appuyer sur la touche ON (A) .
2. Entrer le mot de passe (si demandé) (voir “Insertion du mot de passe”).
3. La fonction “PAUSE” s’affiche sur l’écran.



4. Entrer dans le mode de programmation et sélectionner "MODAL.EMPLOI". Sélectionner "ZONE FERMÉE" sur l’écran s’affiche " ZONE FERMÉE - 60 Min" (valeur de défaut).
5. Appuyer sur l’une des touches "+", "-" pour programmer les minutes.
6. Appuyer sur la touche “Enter” pour confirmer.



7. Appuyer sur la touche «Start/Pause" (B) jusqu’à sortir de la programmation puis faire partir le robot. Une fois écoulé le temps fixé, le robot s’arrête dans des conditions de sécurité près du fil de délimitation du périmètre.
8. Rétablir le fonctionnement normal du robot de la manière décrite dans le chapitre "MISE EN SERVICE-MODE AUTOMATIQUE".

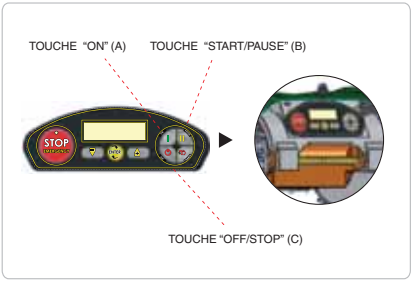
DÉMARRAGE DU ROBOT SANS LE FIL DE DÉLIMITATION DU PÉRIMÈTRE

Ce mode peut se faire moyennant la télécommande pour tondre des zones entièrement entourées de palissades ou bien par exemple pour tondre des zones plus petites qui n'ont pas pu être délimitées ou bien pour faire des démonstrations pratiques sur le fonctionnement du robot.

Important

Lorsque l'on utilise le robot sans le fil de délimitation du périmètre, veiller à ce que le robot ne tape pas contre des obstacles, arêtes ou objets saillants pour éviter des dommages ou des ruptures.

1. Appuyer sur la touche ON (A).
2. Insérer le mot de passe (si demandé) (voir "Insertion du mot de passe").
3. Appuyer sur la touche "Enter" pour entrer dans le mode programmation. Faire défiler les articles jusqu'à "MODAL.EMPLOI". Programmer l'option "SANS PÉRIMÈTRE". Appuyer sur l'une des touches "+", "-" pour programmer les minutes de travail du robot.
4. Appuyer sur la touche "Enter" pour confirmer la sélection.
5. Appuyer sur la touche "Start/Pause" (B) plusieurs fois pour sortir du menu jusqu'à faire repartir le robot.
6. Manœuvrer le robot avec la télécommande.
7. Après avoir terminé la tonte, appuyer sur la touche "Off/ Stop"(C) pour arrêter le robot dans des conditions de sécurité (voir "Arrêt du robot en sécurité ").



Important

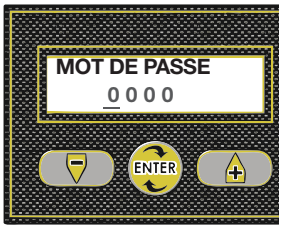
Il est conseillé de manœuvrer le robot avec la télécommande pour tondre dans une zone étroite, en étant bien visible et en contrôlant qu'il n'y ait aucune personne ni aucun animal près de la zone où travaille le robot.

FR

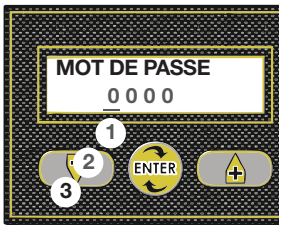
INTRODUCTION DU MOT DE PASSE

Le robot peut être protégé par un mot de passe qui se compose de quatre numéros et que l'utilisateur peut activer, désactiver et personnaliser (voir "Modes de programmation").

1. Sur l'écran s'affiche le message:



2. Appuyer sur l'une des touches "+", "-" pour programmer le premier numéro
3. Appuyer sur la touche "Enter" pour confirmer. Le curseur se déplace au poste suivant.
4. Répéter cette procédure pour programmer tous les numéros du mot de passe.



À ce point le robot est prêt à être utilisé.

FR

AFFICHAGE ÉCRAN PENDANT PHASE DE TRAVAIL

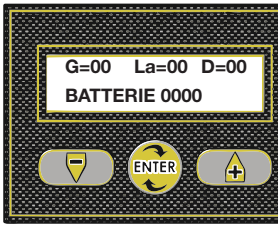
Pendant que le robot tondeuse travaille, l'écran affiche les données suivantes:

– vitesse moteur roue gauche

– vitesse moteur lame

– vitesse moteur roue droite

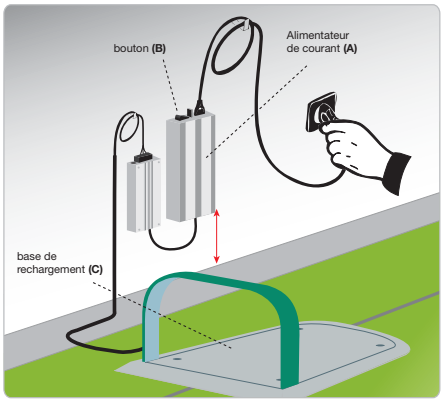
– tension batterie.



Pendant que le robot tondeuse se recharge, l'écran affiche "RECHARGE".
Si le robot tondeuse se trouve en dehors de l'horaire de travail, l'écran affiche le jour et l'horaire de début du travail.

INACTIVITÉ PROLONGÉE ET REMISE EN SERVICE

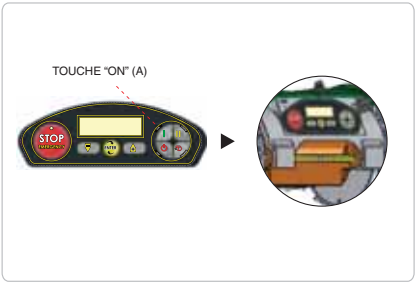
Si le robot n'est pas utilisé pendant longtemps, quelques opérations sont à effectuer pour garantir un bon fonctionnement à sa prochaine utilisation.



1. Nettoyer soigneusement le robot et la base de rechargement (voir "Nettoyage robot").
2. Recharger les batteries au moins tous les 5 mois avec des batteries au lithium (voir "Rechargement batteries pour inactivité prolongée").
3. Mettre le robot à l'abri dans un endroit sec, avec une température ambiante de 10-30 °C appropriée et dans un lieu non accessible aux étrangers (enfants, animaux, etc.).
4. Débrancher la prise de courant de l'alimentateur (A).
5. Couvrir la station de rechargement (C) pour que rien ne rentre à l'intérieur (feuilles, papier, etc.) ainsi que pour protéger les plaques de contact.

Remise en service

Avant de remettre le robot en fonction après une longue inactivité, effectuer les opérations suivantes.

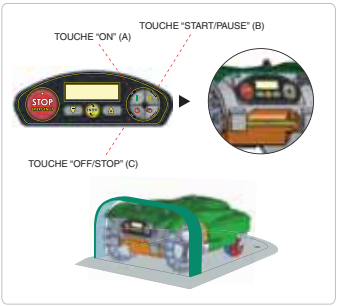


1. Brancher la fiche de l'alimentateur (A) à la prise de courant.
2. Réactiver l'alimentation électrique générale.
3. Mettre la touche (B) de l'alimentateur sur ON.
4. Positionner le robot à l'intérieur de la base de rechargement.
5. Appuyer sur la touche ON (A).
6. Entrer le mot de passe (si demandé) (voir "Insertion du mot de passe").
7. Quelques secondes plus tard sur l'afficheur apparaît le message "RECHARGE".
8. À ce point le robot est prêt à être utilisé (voir "Modes de programmation").

FR

RECHARGEMENT BATTERIES POUR INACTIVITÉ PROLONGÉE

Recharger les batteries au moins tous les 5 mois avec des batteries au lithium.



Danger - Attention

Il est formellement interdit d'utiliser le robot dans des milieux explosifs et inflammables.

1. Alimenter électriquement la base de rechargement et contrôler si les plaques sont bien propres.
2. Positionner le robot à l'intérieur de la base de rechargement.
3. Appuyer sur la touche "ON" (A).
4. Entrer le mot de passe (si demandé) (voir "Insertion du mot de passe").
5. Quelques secondes plus tard sur l'afficheur apparaît le message "RECHARGE".
6. Appuyer sur la touche " Start/Pause" (B). Les batteries commencent le cycle de rechargement.
7. Une fois terminé le rechargement (6 heures environ) appuyer sur la touche "Off/Stop" (C).
8. Ranger le robot à l'abri et au sec, avec une température ambiante de 30 °C appropriée et dans un lieu non accessible aux étrangers (enfants, animaux, etc.).

FR

CONSEILS D'UTILISATION

Ci de suite sont reportées certaines indications à suivre lorsque l'on utilise le robot.

– Même après s'être bien documentés, il est préférable de simuler quelques manœuvres pour apprendre les commandes et les fonctions principales.

– Contrôler le serrage des vis de fixation des organes principaux.

- Tondre fréquemment le gazon pour éviter que l'herbe pousse trop.

- Ne pas utiliser le robot pour tondre de l'herbe de plus de 3 cm (1,18 pouces) de haut par rapport à la lame de coupe.

- Si le tapis herbeux est équipé d'un système d'irrigation automatique, faire travailler le robot au moins une heure avant que celle-ci se déclenche pour éviter tout endommagement du système d'irrigation et du robot.

- Contrôler la pente du terrain et s'assurer qu'elle ne dépasse pas les valeurs maximales consenties pour que le robot ne devienne pas un danger.

- Nous vous conseillons de programmer le robot tondeuse de manière à ce qu'il ne travaille pas plus que le nécessaire, en prenant en considération le fait que la pousse de l'herbe est liée aux saisons, de manière à ne pas le soumettre à une usure inutile conduisant à une diminution de la durée des batteries.

- Pendant que le robot marche, pour éviter des risques à la sécurité, contrôler s'il n'y a personne dans la zone où il passe (en particulier des enfants, personnes âgées, handicapés) et animaux domestiques. Pour éviter ce risque, il est conseillé de programmer la marche du robot à des horaires appropriés.

CONSEILS D'ENTRETIEN

Important

Pendant les opérations d'entretien, utiliser les protections individuelles recommandées par le constructeur, surtout lorsque l'on intervient sur la lame. Avant d'effectuer les opérations d'entretien contrôler si le robot a été arrêté dans des conditions de sécurité (voir "Arrêt du robot en sécurité")

TABLEAU DES INTERVENTIONS D'ENTRETIEN PROGRAMMÉ

Fréquence	Composant	Type d'intervention	Référence
Toutes les semaines	Lame	Nettoyer la lame et contrôler son efficacité. Si la lame s'est pliée suite à un choc ou bien si elle est très usée il faut la remplacer	Voir "Nettoyage robot" Voir "Remplacement lame"
	Pommeaux de rechargement des batteries	Nettoyer et éliminer toute éventuelle oxydation	Voir "Nettoyage robot"
	Plaques de contact	Nettoyer et éliminer toute éventuelle oxydation	Voir "Nettoyage robot"
Tous les mois	Robot	Nettoyer	Voir "Nettoyage robot"

FR

1. Arrêter le robot dans des conditions de sécurité (voir “Arrêt du robot en sécurité ”)

Prudence - Avertissement

Mettre des gants de protection pour éviter de se couper les mains

2. Nettoyer toutes les surfaces externes du robot avec une éponge trempée dans de l’eau tiède et du savon neutre. Bien essorer l’éponge avant de l’utiliser.

Prudence - Avertissement

Si l’on utilise trop d’eau pendant le nettoyage, celle-ci peut entrer à l’intérieur du robot et endommager les composants électriques.

3. Ne pas utiliser des solvants ou de l’essence pour ne pas endommager les surfaces peintes et les parties en plastique.

4. Ne pas laver l’intérieur du robot et n’utiliser aucun jet d’eau pour ne pas endommager les composants électriques et électroniques.

FR

Prudence - Avertissement

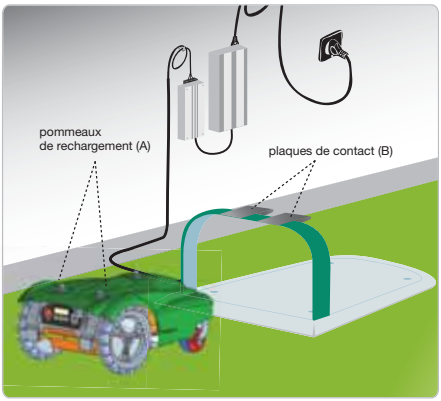
Pour ne pas endommager les composants électriques et électroniques de manière irréversible, ne jamais plonger le robot, partiellement ou complètement, dans de l’eau car il n’est pas étanche.

5. Contrôler le bas du robot (zone lame de coupe et roues avant et arrière) et éliminer les incrustations et/ou les résidus pouvant entraver le bon fonctionnement du robot.

6. Pour enlever les incrustations et /ou d’autres résidus de la lame, se servir d’une brosse appropriée.

7. Nettoyer les pommeaux de rechargement des batteries (A), les plaques de contact (B)et éliminer avec un chiffon sec tout éventuel résidu dû aux contacts électriques, et si nécessaire utiliser du papier de verre à grain fin.

8. Nettoyer l’intérieur de la base de rechargement en éliminant les résidus accumulés.



PANNES, CAUSES ET REMÈDES

Les informations reportées ci-après servent à identifier et corriger immédiatement toute anomalie ou dysfonction. Certaines pannes peuvent être résolues par l'utilisateur, d'autres demandent une compétence technique précise et ne doivent être effectuées que par du personnel qualifié avec une certaine expérience reconnue et utilisée dans ce secteur spécifique d'intervention.

Inconvénient	Causes	Remèdes
L'alarme antivol reste en fonction	Alarme activée	Désactiver l'alarme (voir "Modes de programmation»)
L'alarme antivol ne marche pas	Alarme désactivée	Activer l'alarme (voir "Modes de programmation")
Le robot fait beaucoup de bruit	Lame de coupe endommagée	Remplacer la lame par une neuve (voir "Remplacement lame")
	Lame de coupe embourbée par résidus (rubans, cordes, morceaux de plastique, etc.)	Arrêter le robot dans des conditions de sécurité (voir "Arrêt du robot en sécurité "). Dégager la lame **Prudence - Avertissement** **Mettre des gants de protection pour éviter de se couper les mains.**
	Le démarrage du robot s'est fait en présence d'obstacles non prévus (branches tombées, objets oubliés, etc.)	Arrêter le robot dans des conditions de sécurité (voir "Arrêt du robot en sécurité ")
		Enlever les obstacles et faire démarrer le robot (voir "Démarrage et arrêt manuel du robot (dans des zones fermées) ")
	Moteur électrique en panne	Faire réparer ou remplacer le moteur par le service d'assistance agréé le plus proche
	Herbe trop haute	Augmenter la hauteur de coupe (voir "Réglage hauteur de coupe")
		Tondre d'abord la zone avec une tondeuse normale
Le robot ne se positionne pas correctement à l'intérieur de la base de rechargement	Mauvaise position du fil de délimitation du périmètre ou du câble d'alimentation de la base de rechargement	Vérifier le raccordement de la base de rechargement (voir "Installation station de rechargement et groupe d'alimentation-transmission")
	Affaissement du terrain près de la base de rechargement	Positionner la base de rechargement sur une surface plate et stable (voir "Planification installation équipement")

FR

Inconvénient	Causes	Remèdes
Le robot se comporte de manière anormale autour desplate bandes	Fil de délimitation du périmètre mal posé	Remettre le fil de délimitation du périmètre en position correcte (sens contraire à celui des aiguilles d'une montre) (voir "Installation du fil de délimitation du périmètre ")
Le robot ne travaille qu'à de mauvais horaires	Montre mal programmée	Reprogrammer la montre du robot (voir "Modes de programmation»)
	Horaire de travail mal programmé	Reprogrammer l'horaire de travail (voir "Modes de programmation")
Le robot ne fait pas le retour rapide	Retour rapide mal disposé	Contrôler la bonne disposition du retour rapide (voir "Préparation pour le retour rapide du robot à la base de rechargement")
La zone de travail n'a pas été tondue entièrement	Heures de travail insuffisantes	Prolonger l'horaire de travail (voir "Modes de programmation")
	Lame de coupe avec des incrustations et/ou des résidus	Arrêter le robot dans des conditions de sécurité (voir "Arrêt du robot en sécurité ") **Prudence - Avertissement** **Mettre des gants de protection pour éviter de se couper les mains.** Nettoyer la lame de coupe
	Lame de coupe usée	Remplacer la lame par une neuve originale (voir "Remplacement lame")
	Zone de travail trop étendue par rapport à la capacité effective du robot	Adapter la zone de travail (voir "Données techniques")
	Les batteries sont sur le point de s'épuiser	Remplacer les batteries par des originales (voir "Remplacement batteries")
	Les batteries ne se rechargent pas entièrement	Nettoyer et éliminer les oxydations éventuelles des points de contact des batteries (voir "Nettoyage robot") Recharger les batteries pendant au moins 12 heures

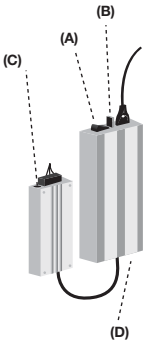
Inconvénient	Causes	Remèdes
Zone secondaire tondue de manière incomplète	Mauvaise programmation	Programmer correctement la zone secondaire (voir "Modes de programmation»)
“Non Signal” s’affiche sur l’écran	Le fil de délimitation du périmètre n’est pas correctement raccordé (rupture du câble, manque de raccordement électrique, etc.)	Vérifier le fonctionnement de l’alimentation électrique, le bon raccordement du groupe d’alimentation-transmission et celui de la base de rechargement (voir “Installation base de rechargement et groupe d’alimentation-transmission”)
“Hors Périmètre” s’affiche sur l’écran	Pente excessive du terrain	Délimiter la zone où se trouve la pente excessive (voir “Planification installation”)
	Fil de délimitation du périmètre mal posé	Contrôler si le fil est installé correctement (pas trop en profondeur, pas trop près d’objets métalliques, si la distance entre le fil qui délimite deux éléments est bien inférieure à **70 cm**, etc.) (voir “Planification installation équipement”)
	Fil de délimitation du périmètre des zones internes (plate bandes, buissons, etc.) posé dans le sens des aiguilles d’une montre	Remettre le fil de délimitation du périmètre en position correcte (sens contraire à celui des aiguilles d’une montre) (voir “Installation du fil de délimitation du périmètre ”)
	Alimentateur surchauffé	Adopter des solutions appropriées pour réduire la température de l’alimentateur (aérer ou modifier la zone d’installation, etc.). (voir “Planification installation équipement”)
	La transmission des roues n’est pas correcte	Contrôler et si cela est nécessaire, fixer correctement les roues

FR

“ Blackout ” s’affiche sur l’écran	Interruption de l’alimentation électrique au transmetteur	Faire repartir le robot
	Alimentateur surchauffé	Adopter des solutions appropriées pour réduire la température de l’alimentateur (aérer ou modifier la zone d’installation, etc.). (voir “Planification installation équipement”)
	Présence d’autres installations tout près	Contacter le service d'assistance agréé par le constructeur
	Fil de délimitation du périmètre oxydé à cause de l’endommagement de la gaine de protection	Contacter le service d'assistance agréé le plus proche pour contrôler l’impédance (Ohm) du fil de délimitation du périmètre
“Erreur roue” s’affiche sur l’écran	Terrain accidenté ou avec des obstacles entravant les mouvements	Contrôler si la pelouse à tondre est uniforme sans trous, cailloux ou obstacles d’un autre genre. Si ce n’est pas le cas préparer le terrain en effectuant des opérations de bonification (voir “Préparation et délimitation des zones de travail (principale et secondaires)”)
	Un (ou deux) des moteurs qui actionnent la transmission des roues est en panne	Faire réparer ou remplacer le moteur par le service d’assistance agréé le plus proche
“Erreur heurte” s’affiche sur l’écran	Les capteurs de choc sont bloqués	Démonter le coffre et contrôler si les capteurs fonctionnent
“Sécurité Capot” s’affiche sur l’écran	Capteur de caisse avant ne fonctionne pas	Contrôler le bon positionnement de la caisse supérieure. Si le problème persiste contacter le service d’assistance agréé le plus proche

Inconvénient	Causes	Remèdes
“Sync Error” s’affiche sur l’écran	Le récepteur du robot ne reconnaît pas le signal	Éteindre et allumer l’appareillage. Si le problème persiste contacter le service d’assistance agréé le plus proche
“Herbe haute” ou “Erreur lame” s’affiche sur l’écran	Lame de coupe endommagée	Remplacer la lame par une neuve (voir “Remplacement lame”)
	Lame de coupe embourbée par résidus (rubans, cordes, morceaux de plastique, etc.)	Arrêter le robot dans des conditions de sécurité (voir “Arrêt du robot en sécurité ”) **Prudence - Avertissement** **Mettre des gants de protection pour éviter de se couper les mains.** Dégager la lame
	Le démarrage du robot s’est fait en présence d’obstacles non prévus (branches tombées, objets oubliés, etc.)	Arrêter le robot dans des conditions de sécurité (voir “Arrêt du robot en sécurité ”)
		Enlever les obstacles et faire redémarrer le robot (voir “Démarrage et arrêt manuel du robot (dans des zones fermées)”)
	Moteur électrique en panne	Faire réparer ou remplacer le moteur par le service d’assistance agréé le plus proche
	Herbe trop haute	Augmenter la hauteur de coupe (voir “Réglage hauteur de coupe”). Tondre d’abord la zone avec une tondeuse normale
La télécommande ne fonctionne pas	Mauvaise programmation	Programmer correctement la télécommande (voir "Modes de programmation»)
	La diode de la télécommande ne s’allume pas	Enlever la batterie et la remplacer (voir “Remplacement batteries télécommande”)

FR

<table>
<tr><th colspan="2">Inconvénient</th><th>Causes</th><th>Remèdes</th></tr>
<tr><td colspan="2">“ Watchdog Error” s’affiche sur l’écran</td><td>Le système interne de sécurité du logiciel s’est activé</td><td>Éteindre et rallumer le robot. Si le problème persiste contacter le service d’assistance agréé le plus proche</td></tr>
<tr><td colspan="2" rowspan="2">“Renversement” s’affiche sur l’écran</td><td>Le robot se trouve sur un plan supérieur aux limites consenties</td><td>Exclure en délimitant la zone avec la pente supérieure aux limites consenties</td></tr>
<tr><td>Le robot se trouve sur un plan inférieur aux limites consenties</td><td>Contrôler si la base de rechargement est positionnée sur une surface plane. Éteindre et rallumer le robot dans la base de rechargement et essayer à nouveau. Si le problème persiste contacter le service d’assistance agréé le plus proche</td></tr>
<tr><td rowspan="4"> 
</td><td rowspan="3">La diode (D) de l’alimentateur ne s’allume pas</td><td rowspan="2">Il n’y a pas de tension d’alimentation</td><td>Contrôler si la position du curseur (B) correspond à la tension d’alimentation et si le bouton (A) est sur “ON”</td></tr>
<tr><td>Contrôler le branchement de la prise de courant de l’alimentateur</td></tr>
<tr><td>Fusible grillé</td><td>Faire remplacer le fusible par le service d’assistance agréé le plus proche</td></tr>
<tr><td>La diode (C) (verte) du transmetteur est allumée</td><td>Fil de délimitation du périmètre coupé</td><td>Arrêter le robot dans des conditions de sécurité (voir “Arrêt du robot en sécurité ”). Appuyer sur le bouton (A) de l’alimentateur pour le mettre sur OFF. Faire le raccordement du fil de délimitation du périmètre</td></tr>
</table>

FR

CONSEILS POUR LE REMPLACEMENT DES PIÈCES DÉTACHÉES

Important

Effectuer les opérations de remplacement et réparation selon les indications fournies par le constructeur ou bien s'adresser au service d'assistance agréé le plus proche si ces indications ne sont pas présentes dans le manuel.

REMPLACEMENT DES BATTERIES

Important

Remplacer les batteries en s'adressant à un service d'assistance agréé par le constructeur

FR

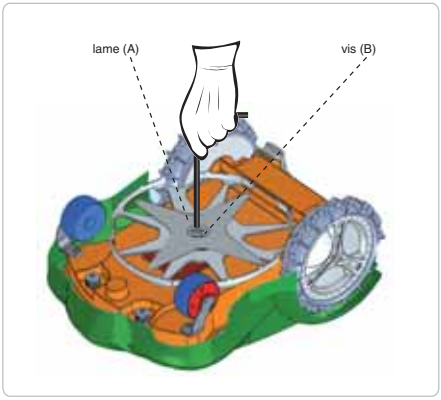
REMPLACEMENT DE LA LAME

1. Arrêter le robot dans des conditions de sécurité (voir "Arrêt du robot en sécurité ").

Important

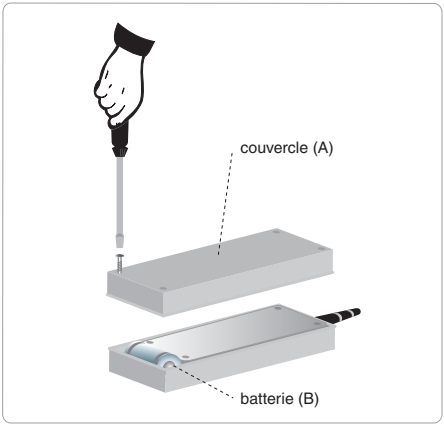
Mettre des gants de protection pour éviter de se couper les mains.

2. Retourner le robot et l'appuyer en faisant attention à ne pas endommager l'habillage.
3. Dévisser les vis (B) pour démonter la lame (A).
4. Mettre une nouvelle lame et serrer les vis.
5. Retourner le robot en position de marche.



REMPLACEMENT DES BATTERIES DE LA TÉLÉCOMMANDE

1. Arrêter le robot dans des conditions de sécurité (voir “Arrêt du robot en sécurité ”).
2. Démonter le couvercle (A).
3. Enlever la batterie (B) et la remplacer par une ayant le même voltage



Important

En remontant la nouvelle batterie respecter les polarités (+ et -). Ne pas endommager les circuits à l’intérieur de la télécommande.

4. Monter le couvercle (A). Faire partir le robot et le manœuvrer avec la télécommande pour contrôler l’efficacité de la batterie.

FR

ÉLIMINATION ROBOT

Danger - Attention

Ne pas abandonner des matériaux polluants dans l’environnement. Faire l’élimination en respectant les lois en vigueur à ce propos.